TABLE DES MATIÈRES

Informations générales. 2
Introduction. 2
But de ce manuel. 2
Identification constructeur et appareillage 3
Informations sur la sécurité. 3
Normes de sécurité. 3
Équipements de sécurité 4
Signaux de sécurité 5
Informations techniques. 6
Données techniques. 6
Description générale appareillage 7
Organes principaux / équipements de série fournis. 8
Installation 9
Emballage et désemballage. 9
Planification installation équipement. 9
Définition parcours câble périmétral 11
Méthode de rentrée au poste de rechargement. 11
Prédisposition de rentrée rapide du robot au poste de rechargement. 12
Préparation et délimitation des aires de travail. 13
Installation câble périmétral. 17
Installation poste de rechargement et alimentateur. 18
Rechargement des batteries lors de la première utilisation 19
Réglages 20
Recommandations pour les réglages 20
Réglage hauteur de coupe 20
Utilisation et fonctionnement. 21
Contraintes d'utilisation. 21
Description commandes robot. 21
Accès aux menus. 21
Navigation. 22
Programmations - modes de programmation 24
Horaires de travail – Modes de programmation. 25
Terrains secondaire – mode de programmation 26
Sécurité - modes de programmation. 26
Mode d'emploi – modes de programmation. 27
Options langue – modes de programmation. 27
Mise en service – mode automatique. 27
Arrêt en sécurité du robot 28
Retour automatique au poste de rechargement 28
Utilisation du robot dans des zones fermées non équipées d'un poste de rechargement 28
Saisie mot de passe. 29
Affichage écran pendant phase de travail. 29
Inactivité prolongée et remise en service 30
Rechargement batteries pour inactivité prolongée 31
Conseils d'utilisation 32
Entretien ordinaire 32
Conseils d'entretien 32
Tableau des fréquences d'entretien programmé. 32
Nettoyage robot 33
Recherche de pannes. 34
Pannes, causes et remèdes 34
Remplacement des composants 37
Recommandations pour le remplacement des pièces. 37
Remplacement batteries. 37
Remplacement lame. 37
Mise hors service du robot. 38
Déclaration de conformité. 39

Toute reproduction, même partielle, de ce document sans l'autorisation écrite du Fabricant est interdite. Le fabricant est engagé dans une politique d'amélioration constante de ses produits et se réserve donc le droit d'apporter des modifications à ce document sans obligation de préavis, sous réserve que cela n'entraîne pas de risques pour la sécurité. © 2008 - Auteur des textes, des illustrations et de la mise en page : Tipolito La Zecca. Les textes peuvent être reproduits, intégralement ou partiellement, sous réserve que le nom de leur auteur soit mentionné.

INFORMATIONS GÉNÉRALES

INTRODUCTION

FR

Nous vous félicitons d'avoir acheté ce produit : il sera en mesure de satisfaire vos exigences et vos attentes. Ce produit est issu de ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Entreprise certifiée UNI EN ISO 9001), société de service et d'ingénierie informatique qui, dès 1982, a consolidé son activité et sa présence sur le marché international.
Appliquer des solutions informatiques avancées au secteur de l'automation industrielle, cela revient à optimiser les opérations de production et simplifier les procédures de travail. C'est précisément sur la base d'une activité de recherche constante des laboratoires ZUCCHETTI que ce produit voit le jour.

BUT DE CE MANUEL

- Ce manuel, qui fait partie intégrante de la machine, a été réalisé par le Fabricant dans le but de fournir les informations nécessaires aux personnes qui sont autorisées à interagir avec elle tout au long de son existence.
- Afin d'adopter une bonne technique d'utilisation, les destinataires des informations devront les lire attentivement et les appliquer de façon rigoureuse.
- Ces informations sont fournies par le Fabricant dans sa langue d'origine (l'italien) et peuvent être traduites dans d'autres langues pour répondre aux exigences législatives et/ou commerciales.
- La lecture de ces informations permettra d'éviter de nuire à la santé et à la sécurité des personnes et de provoquer des préjudices économiques.
- Conserver ce Manuel pendant toute la durée de vie de la machine dans un endroit connu et facile d'accès afin de toujours l'avoir à sa disposition dès lors qu'il s'avère nécessaire de le consulter.
- Certaines informations et illustrations reportées dans ce Manuel pourraient ne pas correspondre parfaitement à la machine qui est entre vos mains, mais ceci ne porte aucunement atteinte à son fonctionnement.
- Le Fabricant se réserve le droit d'apporter des modifications sans obligation de le communiquer au préalable.
- Pour mettre en exergue certaines parties du texte particulièrement importantes ou pour indiquer quelques prescriptions essentielles, des symboles ont été adoptés. En voici la signification:

Danger - Attention

Ce symbole signale des situations de grave danger qui, si elles sont négligées, peuvent nuire sérieusement à la santé et à la sécurité des personnes.

Précaution - Avertissement

Ce symbole signale qu'il est nécessaire d'adopter des comportements appropriés pour ne pas nuire à la santé et à la sécurité des personnes et ne pas provoquer de préjudices économiques.

Important

Ce symbole signale des informations techniques particulièrement importantes, à ne pas négliger.

IDENTIFICATION CONSTRUCTEUR ET APPAREILLAGE

La plaque signalétique représentée est directement appliquée sur la machine. Elle reporte les références et toutes les indications indispensables à un fonctionnement sûr.

Pour toute exigence, s'adresser au Service d'Assistance du Fabricant ou à un des centres agréés.
Pour toute demande d'assistance technique, indiquer les données figurant sur la plaque signalétique, les heures approximatives d'utilisation et le type de défaut relevé.

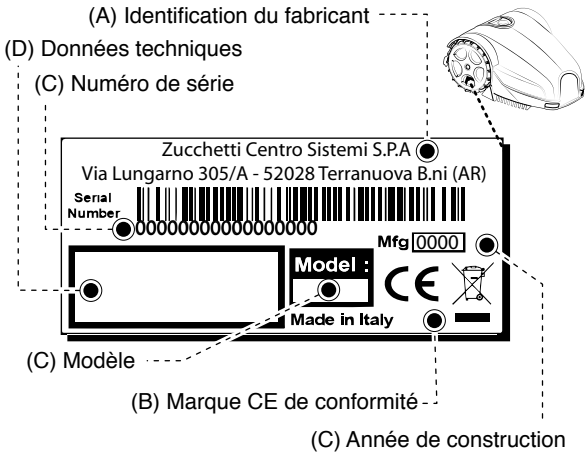
A. Identification Fabricant.

B. Marque CE de conformité.

C. Modèle / numéro de série / année de construction.

D. Données techniques : tension, courant, degré de protection, masse, largeur de coupe.

PLAQUE SIGNALÉTIQUE



FR

INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

NORMES DE SÉCURITÉ

- Lors de la conception et de la construction de la machine, le fabricant a attaché une importance particulière aux aspects pouvant représenter un risque pour la sécurité et la santé des personnes qui interagissent avec elle. Il a agi dans le respect des lois en vigueur en la matière et a adopté toutes les règles techniques de construction. Ces informations ont pour but de sensibiliser les utilisateurs afin qu'ils fassent particulièrement attention pour prévenir tout risque.
- Avant d'utiliser le robot pour la première fois, lire attentivement le manuel tout entier et s'assurer de bien l'avoir compris dans son intégralité. Vérifier notamment de bien avoir compris toutes les informations concernant la sécurité.
- Soulever et déplacer la machine en respectant les informations reportées directement sur l'emballage, sur la machine et dans le mode d'emploi fourni par le fabricant.
- Faire attention à la signification des symboles figurant sur les plaques appliquées à la machine ; leur forme et leur couleur sont significatives pour la sécurité. Les maintenir lisibles et respecter les informations y figurant.
- L'emploi de la tondeuse-robot n'est autorisé qu'aux personnes qui en connaissent le fonctionnement et qui ont lu et compris le contenu du Manuel. Actionner le robot uniquement si le câble périmétral est correctement installé.
- N'utiliser la machine que pour les emplois prévus par le fabricant. Utiliser la machine pour des emplois autres que ceux prévus peut provoquer des risques pour la sécurité et la santé des personnes, de même que des préjudices économiques. Garder à l'esprit que l'opérateur ou l'utilisateur est responsable des accidents ou des dangers encourus par les autres personnes ou leurs biens.
- Avant d'utiliser la tondeuse-robot, toujours vérifier qu'il n'y ait pas d'objets (jouets, branches, vêtements, etc.) dans le gazon.
- Ce dispositif ne doit pas être utilisé par des personnes (y compris les enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales limitées ou n'ayant pas suffisamment d'expérience et/ou de connaissance, à moins qu'elles ne soient surveillées par une personne responsable de leur sécurité ou qu'elles n'aient reçu des instructions sur la manière dont utiliser le dispositif. Les enfants doivent être surveillés pour s'assurer qu'ils ne jouent pas avec l'appareil.
- Si le câble d'alimentation du transformateur est abîmé, il doit être remplacé par le fabricant ou son service d'assistance ou par une personne ayant une qualification similaire, de façon à prévenir tout risque.
- Afin d'éviter tout risque pour la sécurité, s'assurer que, lorsque le robot est en marche, des personnes (en particulier enfants, personnes âgées ou invalides) et des animaux domestiques ne sont pas restés dans la zone de travail. Surveiller l'appareil si l'on sait que des animaux domestiques, des enfants ou d'autres personnes se tiennent à proximité.
- Interdiction de s'asseoir sur le robot.
- Ne jamais soulever le robot pour contrôler la lame pendant le fonctionnement et pour le transporter.
- Ne pas introduire les mains et les pieds sous la machine lorsqu'elle est en marche, notamment dans la zone des roues.
- Ne pas enlever, contourner, éliminer ou outrepasser les dispositifs de sécurité installés. Le non respect de ces conditions peut provoquer des risques graves à la sécurité et à la santé des personnes.

- Effectuer toutes les opérations d'entretien prévues par le fabricant. Un bon entretien permettra d'obtenir les meilleures prestations et une plus longue durée d'exercice.
- Avant de débloquer ou d'effectuer les opérations d'entretien et de réglage qui peuvent être également effectuées par l'utilisateur ayant un minimum de compétence technique, couper l'alimentation électrique et actionner le dispositif de sécurité. Ce dernier devra toutefois prédisposer toutes les conditions de sécurité nécessaires, notamment en cas d'intervention dans la partie inférieure de la tondeuse-robot, en suivant les procédures indiquées par le fabricant.

- Utiliser les équipements de protection individuelle prévus par le Fabricant. En cas d'intervention sur la lame de coupe, utiliser les gants de protection.
- Avant de remplacer les batteries, toujours démonter la lame.
- S'assurer que les ouvertures d'aération de l'alimentateur ne sont pas bouchées par des résidus.
- Pour ne pas endommager irréversiblement les équipements électrique et électroniques, ne pas laver la tondeuse-robot avec des jets d'eau à haute pression et ne pas la plonger, partiellement ou complètement, dans l'eau car elle n'est pas étanche.
- Les opérateurs qui effectuent des opérations de réparation pendant toute la durée de vie du robot doivent posséder des compétences techniques précises, des capacités particulières et des expériences acquises et reconnues dans le secteur concerné. L'absence de ces conditions peut provoquer des dommages à la sécurité et à la santé des personnes.
- Toutes les opérations à exécuter dans la poste de rechargement devront être effectuées une fois la prise d'alimentation débranchée.
- Contrôler de visu le robot à intervalles réguliers pour s'assurer que la lame, les vis de montage et le mécanisme de coupe ne sont pas usagés ou abîmés. Remplacer les pièces trop usagées par des pièces de rechange originales de façon à assurer la fonctionnalité et le niveau de sécurité prévu.
- S'assurer que les écrous, les boulons et les vis sont tous correctement serrés pour garantir que le robot est en bon état de fonctionnement.
- Le robot ne peut pas être utilisé sans sa couverture supérieure. Si cette dernière est endommagée dans ses pièces mécaniques, la remplacer.
- Toute opération d'entretien courant ou supplémentaire (par exemple, remplacement des batteries) doit être effectuée par un service d'assistance agréé.
- Le Fabricant décline toute responsabilité en cas d'utilisation de pièces de rechange non originales.
- Il est strictement interdit d'utiliser et de recharger le robot dans des environnements explosifs et inflammables.
- Pour recharger le robot, utiliser uniquement le chargeur de batterie et l'alimentateur fournis par le fournisseur. Un emploi incorrect peut provoquer des secousses électriques, une surchauffe ou la fuite de liquides de la batterie. En cas de fuite du liquide, la batterie doit être lavée avec de l'eau / neutralisateur ; en cas de contact avec les yeux, consulter un médecin.

ÉQUIPEMENTS DE SÉCURITÉ

1. Pare-chocs

En cas de choc avec un objet solide d'une hauteur supérieure à 10 cm (3.94 "), le capteur de choc s'active, le robot bloque le mouvement dans cette direction et revient en arrière pour éviter l'obstacle.

2. Inclinomètre

Si le robot travaille sur une surface inclinée hors des spécifications techniques ou qu'il capote, le robot arrête la lame de coupe.

3. Interrupteur d'arrêt d'urgence

Placé sur la partie supérieure de la tondeuse-robot avec l'inscription "STOP" écrite en plus gros par rapport aux autres commandes présentes sur le bloc de touches numériques. Si on appuie sur ce bouton pendant le fonctionnement, la tondeuse-robot s'arrêtera aussitôt et la lame se bloquera.

4. Protection contre la surintensité de courant

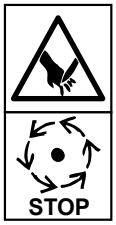
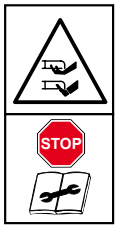
Chacun des moteurs (lame et roues) est contrôlé en permanence pendant le fonctionnement dans toutes les situations susceptibles d'entraîner une surchauffe. En cas de surintensité de courant dans le moteur-roues, le robot effectue des tentatives dans le sens opposé. Si la surintensité de courant persiste, le robot s'arrête pour signaler l'erreur. Si la surintensité de courant se présente dans le moteur de la lame de coupe, il y a deux champs d'intervention. Si les paramètres sont compris dans le premier champ, le robot effectuera des manœuvres pour débloquer la lame de coupe. Si la surintensité de courant est en dessous du champ de protection, le robot s'arrêtera en signalant l'erreur moteur.

5. Capteur absence de signal

En cas d'absence du signal sur le câble périmétral, le robot s'arrête immédiatement.

SIGNAUX DE SÉCURITÉ

FR

	Lire attentivement les instructions d'emploi et bien en comprendre la signification avant d'utiliser la machine.
	Ne pas toucher la lame rotative, ne pas introduire les mains et les pieds sous la machine lorsqu'elle est en marche. Attendre l'arrêt complet de la lame et des parties rotatives avant d'y accéder.
	Ne pas monter sur la machine.
	Actionner le dispositif de sécurité avant de travailler sur la machine ou de la soulever.
	Garder les distances de sécurité avec la machine durant son fonctionnement.
	Attention ! Ne pas nettoyer ou laver la machine avec des jets d'eau. Pendant le fonctionnement du robot vérifier l'absence de personnes (notamment enfants, personnes âgées ou invalides) et d'animaux domestiques dans la zone de travail. Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à distance de sécurité avec la machine lorsque celle-ci est en marche. Pour éviter ce risque, on conseille de programmer l'activité productive du robot à des heures appropriées.

FR

DONNÉES TECHNIQUES

Description		Modèle		
		5030BA0	5030DE0	5030EL0
Surface maximum pouvant être rasée				
Robot (*)	**m²** (sq ')	**500** (5380 ')	**800** (8608 ')	**1100** (11836 ')
Caractéristiques				
Dimensions (B x A x P)	mm	**790x280x590**		
Poids robot batterie y compris	kg	9,5	9,8	
Hauteur coupe (Min-Max)	mm (**"**)	**25-60** (0,98--2,36 ")		
Diamètre lame	mm (")	**250** (9,84 **"**)		
Moteurs		avec charbons		sans charbons
Vitesse lame de coupe	RPM	2400	2800	
Vitesse de mouvement	**Mètres / Minute**	**25** (82 ')	**28** (91 ')	**30** (98.43 ')
Pente maximum préconisée (*)	%	45% admissible, en fonction des conditions du gazon et des accessoires installés. 35% maximum. Bonnes conditions du gazon. 20% à proximité du bord extérieur ou du câble périmétral.		
Température d'exercice ambiante	Max °C	**ROBOT** -10°(14 F.) (Min) +50° (122 F.) (Max) **CHARGEUR DE BATTERIE** -10°(14 F.) (Min) +40° (104 F.) (Max)		
Niveau de pression sonore mesurée	dB(A)	72 (max) – 65 (maintien gazon)		72 (max) – 65 (maintien gazon)
Degré de protection à l'eau	IP	IP21		
Caractéristiques électriques				
Alimentateur (pour batterie au lithium)		Entrée: 100 - 240 V~; 1.2 A; 50/60 Hz; Classe 2 Sortie: 29.4 V ⎓; 2.3 A		
Type d'accumulateurs et de recharge				
Batterie Rechargeable Lithium-ion (tension nominale)		25.9V – 1x2.5 Ah	25.9V – 2x2.5 Ah	
Chargeur de batterie		29.4 Vcc - 2.3 A		
Temps moyen et méthode de Rechargement	hh:mm	1:15 - automatique	2:00 - automatique	
Temps de Travail Moyen (*)	hh:mm	0:50	1:45	2:00
Sécurité arrêt lame				
Capteur de capotage		de série		
Bouton d'arrêt d'urgence		de série		
Équipements et accessoires				
Câble périmétral	**m** (')	**100** (328 ')	**150** (491 ')	
Longueur maximum câble périmétral (indicative, calculée sur la base d'un périmètre régulier)	**m** (')	**600** (1968 ')		

Clous de fixation	n°	100	200	
Zones Gérées, y compris la principale		2	3	4
Signal périmétral TX-S2 (breveté)		de série		
Capteur pluie		de série		
Modulation lame et spirale intelligente		de série		
Capteur gazon tondu – Auto-programmation (breveté)		non disponible	de série	
Bluetoothr récepteur		sur demande	de série	
Tablette/Console		sur demande		
Méthode de rentrée au poste de rechargement		“Par le câble”	“V-Meter” - “Par le câble”	
Prédisposition rentrée rapide		non disponible	de série	
Gestion Aires Fermées		non disponible	de série	
Box protection alimentation		Box externe pour contenir le chargeur de batterie sur demande		

(*) En fonction de l’état de l’herbe et du gazon.

DESCRIPTION GÉNÉRALE APPAREILLAGE

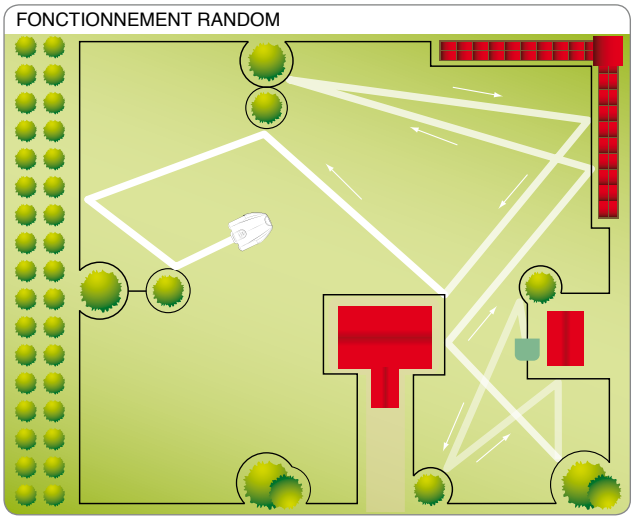
L’appareil est un robot conçu et construit pour tondre automatiquement l’herbe de jardins ou pelouses d’habitations à n’importe quelle heure du jour et de la nuit. Il est petit, compact, silencieux et facile à transporter.

En fonction des différentes caractéristiques de la surface à tondre, le robot peut être programmé de façon à travailler sur plusieurs aires : une aire principale et plusieurs aires secondaires (en fonction des spécificités de chaque modèle).

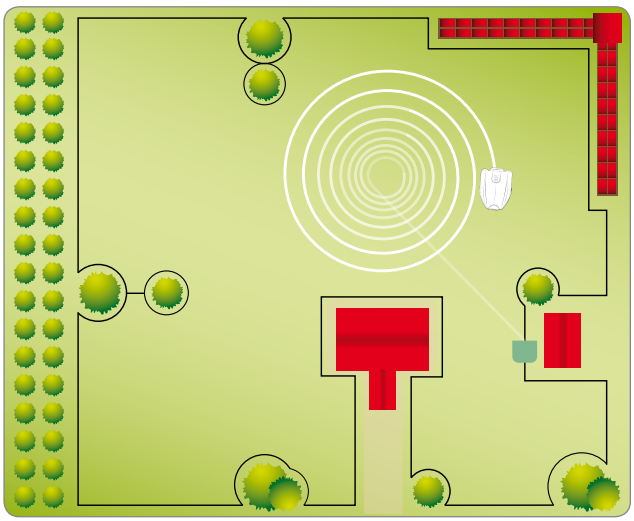
Lorsqu’il est en marche, le robot effectue la tonte de l’aire délimitée par le câble périmétral.

Lorsque le robot relève le câble périmétral ou rencontre un obstacle, il change casuellement de trajectoire et repart dans la nouvelle direction.

En fonction du principe de fonctionnement random, le robot effectue la tonte automatique et complète de la pelouse délimitée (voir figure).



Le robot est en mesure de reconnaître la présence d’herbe plus haute et/ou plus touffue dans une zone du jardin et d’actionner automatiquement, s’il le juge nécessaire, le mouvement à spirale pour une finition de coupe parfaite de la pelouse. Le mouvement à spirale peut être également actionné par l’opérateur à l’aide de la commande “ENTER” pendant que le robot est en train de tondre.



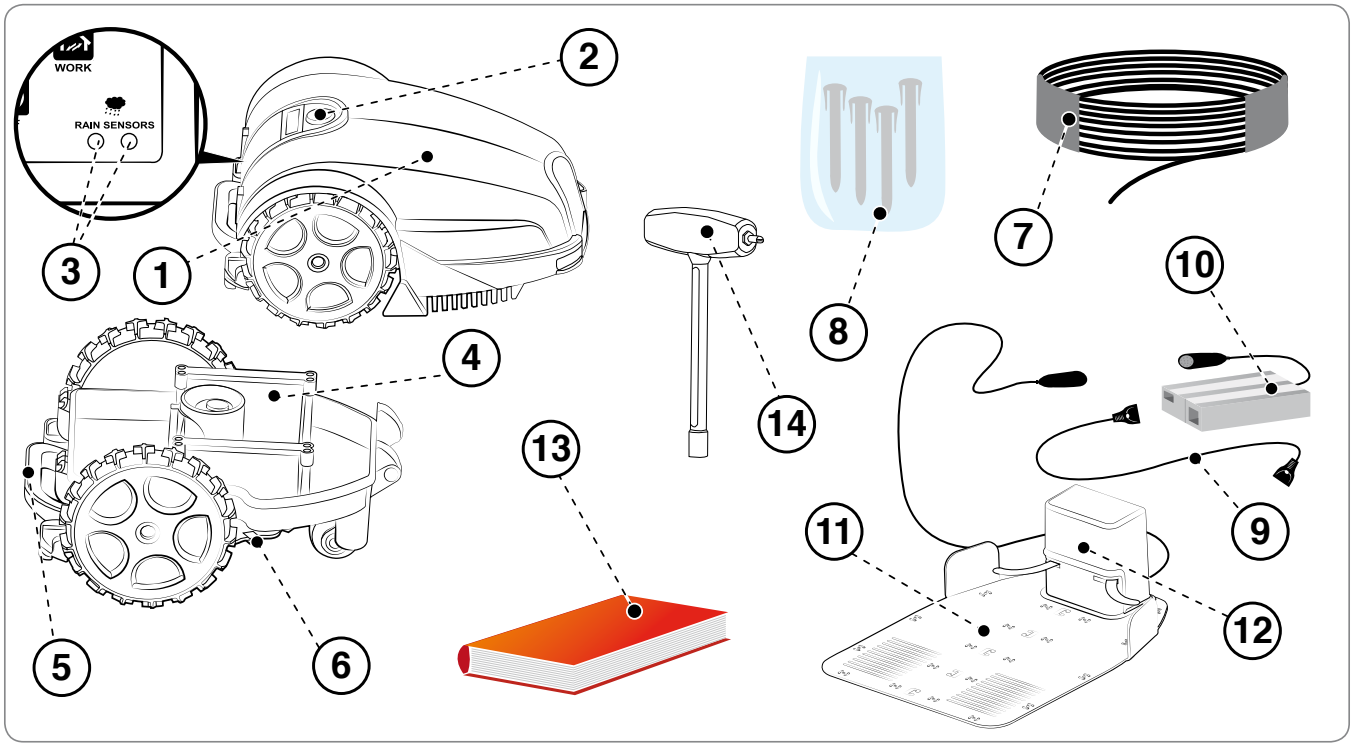
La surface de pelouse que le robot peut tondre dépend d’une série de facteurs:

- modèle du robot et batteries installées;
- caractéristiques de l’aire (périmètres irréguliers, surface non uniforme, fractionnement de l’aire, etc.);
- caractéristiques de la pelouse (type et hauteur de l’herbe, humidité, etc.);
- conditions de la lame (avec aiguisage plus efficace, sans résidus ni incrustations, etc.).

ORGANES PRINCIPAUX / ÉQUIPEMENTS DE SÉRIE FOURNIS

FR

1. **Robot.**
2. **Clavier commandes:** sert à établir et à afficher les modalités de fonctionnement du robot.
3. **Capteur pluie:** relève la pluie et habilite la rentrée du robot dans le poste de rechargement.
4. **Batterie :** le robot est fourni avec une ou plusieurs batteries au lithium en fonction des modèles.
5. **Manche:** sert à soulever et à transporter le robot.
6. **Lame de coupe :** effectue la tonte du gazon. Déjà montée sur certains modèles.
7. **Écheveau câble périmétral:** câble avec une isolation spéciale et des caractéristiques particulières pour le transport du signal nécessaire au fonctionnement du robot.
8. **Clous :** nécessaires pour fixer le câble périmétral et le poste de rechargement.
9. **Câble d'alimentation pour l'alimentateur.**
10. **Alimentateur :** alimente sous basse tension le poste de rechargement.
11. **Poste de rechargement:** sert à recharger ou maintenir le robot sous chargement.
12. **Transmetteur:** transmet le signal au câble périmétral.
13. **Manuel d'emploi.**
14. **Clef pour le réglage de la hauteur de coupe.**



INSTALLATION

EMBALLAGE ET DÉSEMBALLAGE

L'appareil est livré opportunément emballé. Lors de son désemballage, le sortir avec précaution et vérifier l'intégrité des pièces le composant.

FR

Précaution - Avertissement

Garder les pellicules en plastique et les récipients en plastique hors de portée des bébés et des enfants en bas âge : danger d'étouffement!

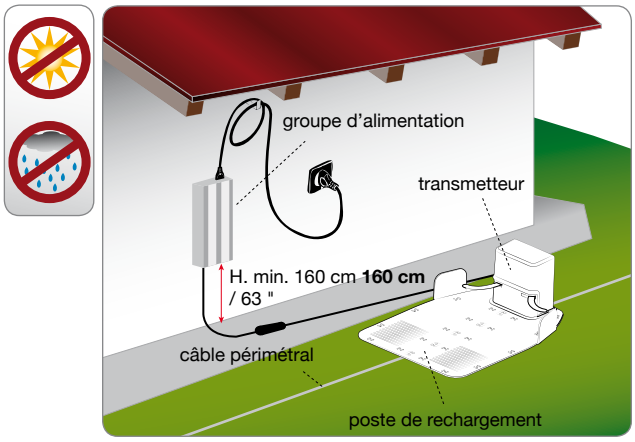
Important

Conserver le matériel d'emballage pour toute utilisation future.

PLANIFICATION INSTALLATION ÉQUIPEMENT

L'installation du robot ne comporte pas d'opérations difficiles à exécuter mais demande un minimum de planification préliminaire de façon à définir la zone la mieux indiquée pour installer le poste de rechargement, l'alimentateur et pour tracer le parcours du câble périmétral.

- Le poste de rechargement doit être positionné au bord de la pelouse, de préférence dans l'aire la plus grande et à partir de laquelle d'autres zones de pelouse seraient plus faciles d'accès. L'aire où est installé le poste de rechargement sera ci-après définie "Zone Principale".



Précaution - Avertissement

Positionner l'alimentateur dans une zone à laquelle les enfants ne peuvent pas avoir accès. Par exemple, à une hauteur supérieure à 160 cm (63 ").

Précaution - Avertissement

Faire en sorte que l'accès à l'alimentateur ne soit permis qu'aux personnes autorisées.

Précaution - Avertissement

Afin de pouvoir effectuer le branchement électrique, il est nécessaire qu'à proximité de la zone d'installation, il y ait une prise de courant. Vérifier que le branchement au réseau d'alimentation soit conforme aux lois en vigueur en la matière. Pour opérer en toute sécurité, l'installation électrique à laquelle est branché l'alimentateur doit être équipée d'un système de mise à la terre fonctionnant correctement.

Important

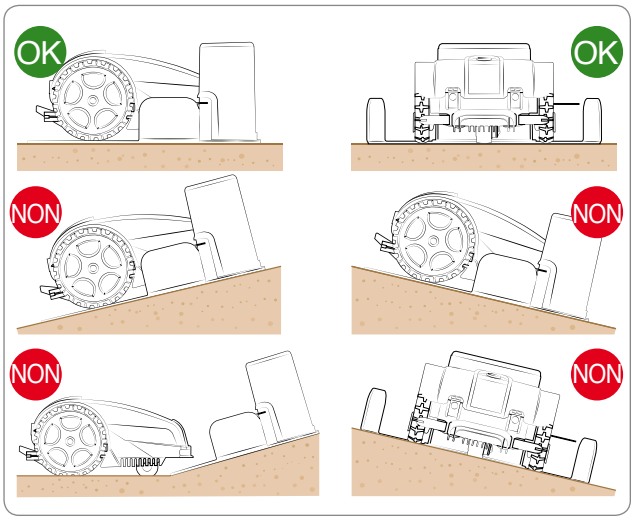
Il est conseillé d'installer le groupe dans une armoire à équipements électriques (pour intérieur ou extérieur) équipée d'une fermeture à clef et bien aérée pour maintenir une bonne circulation de l'air.

- À la fin de chaque cycle de travail, le robot doit pouvoir facilement trouver son poste de rechargement qui sera le point de départ pour un nouveau cycle de travail et pour atteindre éventuellement d'autres zones de travail, ci-après définies "Aires Secondaires".
- Positionner le poste de rechargement en respectant les règles suivantes:
  - zone plate;
  - terrain compact et stable, en mesure de garantir un bon drainage;
  - de préférence dans la zone la plus grande de la pelouse;
  - vérifier que les asperseurs éventuellement présents ne dirigent pas leur jet d'eau à l'intérieur du poste de rechargement;
  - l'entrée du poste de rechargement doit être positionnée comme dans la figure pour permettre au robot d'y rentrer en suivant le câble périmétral dans le sens des aiguilles d'une montre;
  - avant la poste de rechargement, il doit y avoir 200 cm (78,74 ") rectilignes;
  - éventuels bords ou barres en métal de séparation du gazon à proximité de la base peuvent créer des interférences au signal. Positionner la base d'un autre côté du jardin ou éloigner la base du bord de séparation. Pour plus d'informations, s'adresser au Service Après-vente du Fabricant ou à l'un des centres agréés.

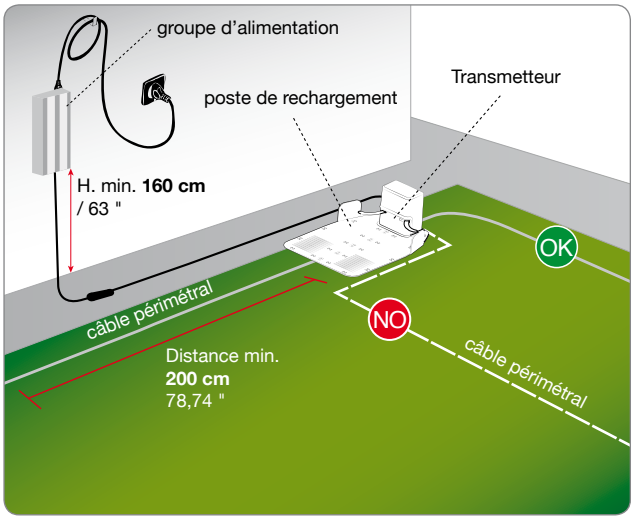
- Le poste de rechargement doit être bien fixé au sol. Pour empêcher qu'une marche d'entrée ne se forme au poste de rechargement, positionner si nécessaire à son entrée un petit tapis d'herbe artificielle pour compenser la marche. Autrement, enlever une partie de la pelouse et installer le poste de rechargement au ras de l'herbe.
- Le poste de rechargement est relié à l'alimentateur par un cordon qui doit s'éloigner du poste de rechargement par le côté extérieur de l'aire de coupe.

FR

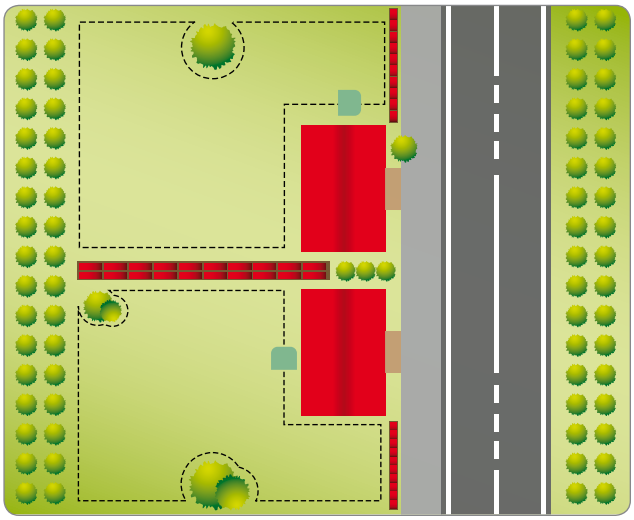
- Positionner l'alimentateur en respectant les règles suivantes:
  - dans une zone aérée, à l'abri des agents atmosphériques et de la lumière directe du soleil;
  - de préférence à l'intérieur de l'habitation, d'un garage ou d'une remise;
  - s'il est placé en extérieur, il ne doit jamais être directement exposé au soleil et à l'eau: il est donc nécessaire de le protéger à l'intérieur d'une boîte correctement aérée. Ne jamais le positionner en contact direct avec le sol ou des endroits humides;
  - le positionner à l'extérieur de la pelouse et non à l'intérieur;
  - étendre le cordon en plus qui va du poste de rechargement à l'alimentateur. Ne pas raccourcir ni allonger le cordon.



- La portion de câble en entrée doit être rectiligne et perpendiculairement alignée au poste de rechargement sur au moins 200 cm (78,74 ") et la portion en sortie doit s'éloigner du poste de rechargement; ceci permettra au robot d'entrer correctement.



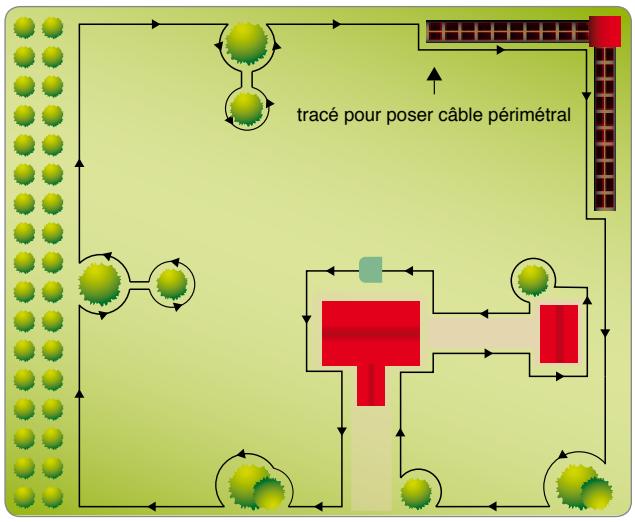
En cas d'installation du robot près d'une zone où est installé un autre robot (identique ou d'un autre producteur), il faudra effectuer, lors de l'installation, une modification au transmetteur et récepteur du robot de sorte que les fréquences des deux robots ne se dérangent pas réciproquement.
Dans ce cas, contacter le centre d'assistance le plus proche.



DÉFINITION PARCOURS CÂBLE PÉRIMÉTRAL

Avant de procéder à l'installation du câble périmétral, il est nécessaire de vérifier toute la surface de la pelouse. Évaluer toute modification à apporter à la pelouse ou toute mesure à prendre pendant la pose du câble périmétral pour le bon fonctionnement du robot.

1. Évaluer quelle méthode de rentrée au poste de rechargement il est préférable d'utiliser selon les indications décrites au chapitre "MÉTHODE DE RENTRÉE AU POSTE DE RECHARGEMENT".
2. Évaluer l'endroit particulier où il serait nécessaire de positionner le câble périmétral selon les indications décrites au chapitre "PRÉDISPOSITION DE RENTRÉE RAPIDE DU ROBOT AU POSTE DE RECHARGEMENT".
3. Préparation et délimitation aires de travail.
4. Installation câble périmétral.
5. Installation poste de rechargement et alimentateur. Lors de la pose du câble périmétral, respecter le sens d'installation (sens des aiguilles d'une montre) et de rotation autour des plates-bandes (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre). Voir figure.

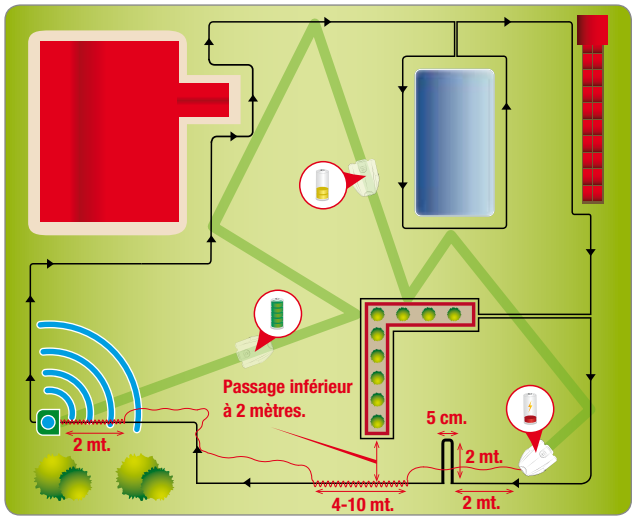


MÉTHODE DE RENTRÉE AU POSTE DE RECHARGEMENT

Le robot peut rentrer au poste de rechargement selon deux méthodes différentes, en fonction de la configuration du menu utilisateur sous l'entrée "Configurations" - "Rentrée à la Base". Utiliser la méthode "Par le câble" uniquement au cas où il y aurait beaucoup d'obstacles dans le jardin et à proximité du câble périmétral (inférieur à 2 mètres). Dans tous les autres cas, il est préférable d'utiliser la méthode "V-Meter" pour une rentrée plus rapide au poste de rechargement.

"Par le cable". Cette méthode de rentrée au poste de rechargement signale au robot qu'il faut qu'il suive le câble périmétral en positionnant ses roues à cheval sur le câble en question. Si cette méthode est activée, il n'est pas nécessaire de prédisposer le ("Rappel sur le câble") ainsi qu'il est décrit ci-après.

"V-Meter". (Uniquement pour certains modèles, voir "Données techniques"). En configurant cette méthode de rentrée au poste de rechargement, le robot longera le câble périmétral à une distance indicative qui va de quelques cm à 1 mètre (3.2 ') en allant le toucher de temps à autre, surtout dans les points non rectilignes, jusqu'à ce qu'il reconnaisse le signal émis par la station de recharge pour se diriger sur le fil et entrer correctement dans la station de recharge.



S'il y a des passages étroits ou une flèche pour le retour rapide à la station de recharge, il faut positionner le fil avec une forme particulière, nommée "Rappel sur le fil".
Dès qu'il reconnaît un "Rappel", le robot suivra le câble périmétral à vitesse réduite et avec plus de précision sur une distance d'environ 10 mètres (33 '), pour revenir ensuite à la modalité de rentrée à la base "V-Meter" s'il n'a pas rencontré le poste de rechargement ou la rentrée rapide.

Suivre les règles suivantes pour l'installation du "Rappel".

- Le "Rappel" est un tronçon de câble qui s'étend dans le jardin sur 2 mètres (6,6 ') et sur une distance d'un câble à l'autre de 5 cm (1,96 ").
- Le "Rappel" doit être positionné dans la portion qui précède les passages étroits inférieurs à 2 mètres (6,6 ").
- Le "Rappel" doit être positionné dans la portion qui précède les "Rentrées Rapides".

NB : Si le robot ne parvient pas à rencontrer le poste de rechargement en un certain laps de temps, il suivra le câble périmétral en modalité "Par le câble".

PRÉDISPOSITION DE RENTRÉE RAPIDE DU ROBOT AU POSTE DE RECHARGEMENT

(Uniquement pour certains modèles, voir “Données techniques”). La rentrée rapide est une pose particulière du câble périmétral qui permet au robot de réduire le trajet de rentrée au poste de rechargement. Utiliser cette pose particulière du câble périmétral uniquement dans les jardins où la rentrée rapide entraîne une réduction effective du trajet et lorsque la longueur du périmètre est indicativement supérieure à 200 mètres.

FR

Pour installer la rentrée rapide, positionner le câble périmétral sur le terrain de façon à former un triangle ayant un côté de **50 cm** (19,7 ") et les deux côtés de câble périmétral de **40 cm** (15,75 ") – voir figure.

En rentrant au poste de rechargement, avec les roues à cheval sur le câble, et lorsqu’il intercepte cette forme triangulaire particulière, le robot interrompt sa marche, se tourne approximativement de 90° vers l’intérieur du jardin et reprend sa marche dans la nouvelle direction jusqu’à ce qu’il rencontre le câble périmétral du côté opposé.

Configurer la rentrée rapide en un point qui serait précédé d’au moins **200 cm** (78,74 ") de câble rectiligne et qui serait suivi d’au moins **150 cm** (59,05 ") de câble rectiligne.

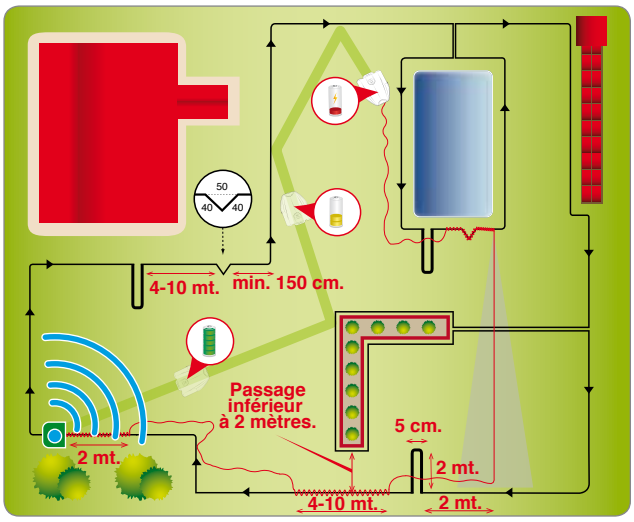
La configuration ne doit pas être effectuée le long de la portion rectiligne qui précède immédiatement le poste de rechargement ou à proximité d’obstacles. Vérifier l’absence d’obstacles le long de la trajectoire de rentrée rapide qui pourraient empêcher la rentrée rapide.

La préparation ne doit pas être effectuée sur des pentes excessives pour que le robot puisse la reconnaitre aisément. La pente maximale dépend beaucoup des conditions du terrain. À titre indicatif, il est opportun de rester en dessous de 20 %.

Important

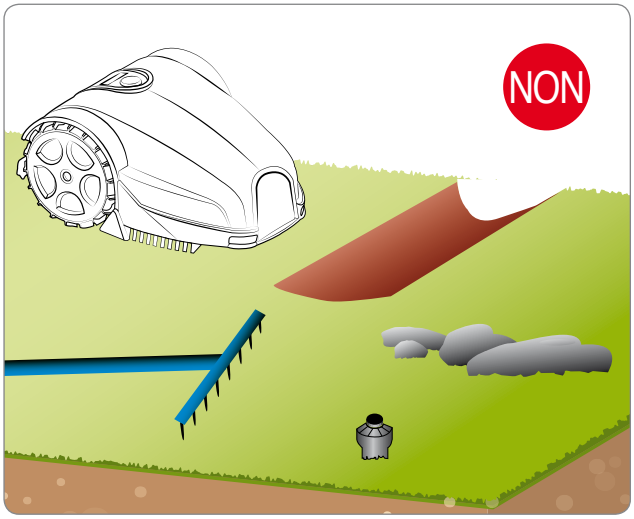
La configuration de rentrée rapide positionnée sur un point non correct pourrait ne pas permettre au robot de rentrer rapidement au poste de rechargement. Lorsque le robot parcourt le périmètre pour atteindre une aire secondaire, il ne relève pas la configuration de rentrée rapide.

L’illustration fournit quelques indications utiles pour installer correctement la configuration de rentrée rapide.



FR

Préparation de la pelouse à tondre



1. Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme et sans trous, cailloux ou autres obstacles. Si tel n'est pas le cas, effectuer les opérations d'assainissement qui s'imposent. S'il n'est pas possible d'éliminer certains obstacles, il est nécessaire de délimiter convenablement les zones concernées à l'aide du câble périmétral.

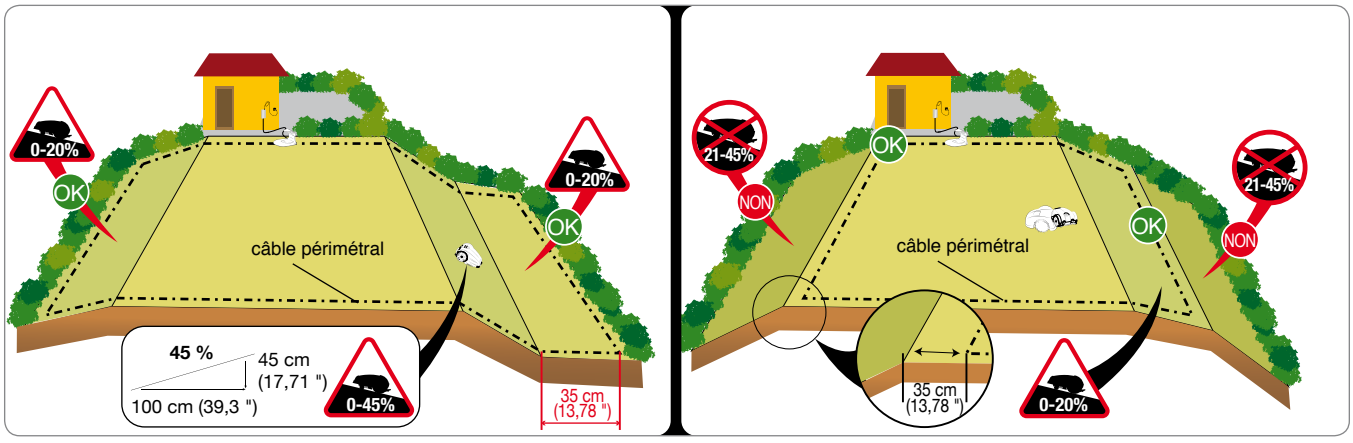
2. Le robot peut tondre des surfaces à l'intérieur de la zone de travail ayant une pente maximum de 45% (45 cm par mètre de longueur) en cas de gazon régulier, sec ou les roues ne risquent pas de glisser et en fonction des accessoires installés. Dans d'outres cas il est nécessaire de respecter la pente de 35%.

   Le câble périmétral doit être posé au sol sur une pente non supérieure à 20% 20 cm par mètre de longueur). On doit tenir au compte que le robot a besoin d'une meilleure adhérence pendant le retour à la station de rechargement. Il est donc nécessaire de vérifier attentivement l'état du sol et respecter les limites.
   Si le câble périmétral est posé sur une pente supérieure à 20%, le robot peut décider de s'écarter du câble pour marcher plus aisément, n'étant pas en mesure de dépasser des passages étroits ou de relever la configuration de la rentrée rapide.
   La pente ne doit pas augmenter au moins 35cm à l'intérieur et à l'extérieur du câble périmétral.
   Si les instructions ne sont pas respectées, lors d'un travail normal dans des zones Inclinées, lorsque le robot relève le câble, les roues pourraient glisser et le faire sortir de la zone de travail.

   En cas d'obstacles sur des pentes proches des limites décrites ci-dessus, il est nécessaire d' uniformiser le terrain sur au moins 35 cm du côté situé en amont de l'obstacle afin de réduire la pente.

Important

Les zones qui présentent des pentes supérieures à celles admissibles ne peuvent pas être tondues avec le robot. Positionner donc le câble périmétral avant la pente en excluant de la coupe la zone de pelouse en question.



Délimitation aire de travail

FR

3. Vérifier l'ensemble de la surface de la pelouse et évaluer la nécessité de la diviser en plusieurs aires de travail séparées selon les critères décrits ci-après. Avant d'entreprendre les opérations d'installation du câble périmétral et pour les rendre aisées et faciles à exécuter, il est conseillé de vérifier l'ensemble du parcours. L'illustration représente un exemple de pelouse avec le tracé pour la pose du câble périmétral.

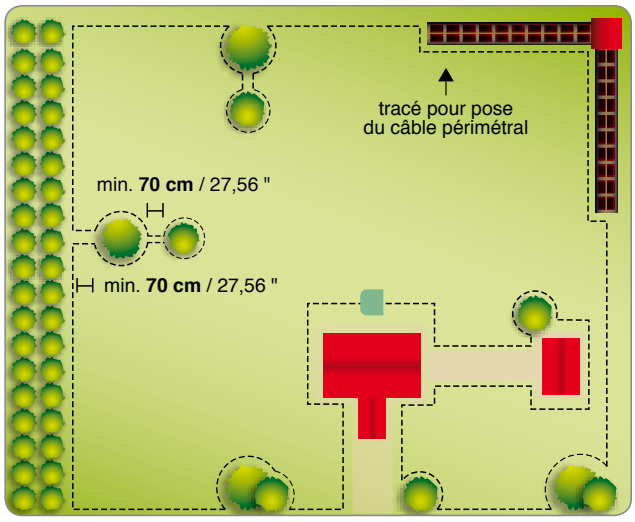
Pendant l'installation de l'équipement, il est nécessaire d'identifier les zones secondaires ainsi que les zones fermées éventuelles. Par aire secondaire, on entend une partie de pelouse reliée à la pelouse principale par un rétrécissement que le mouvement casuel du robot ne parvient pas à passer. L'aire doit pouvoir être atteinte sans marches ni dénivellations dépassant les caractéristiques admises. Si la zone est définie "aire Secondaire", cela dépend aussi de la dimension de l'aire primaire. Plus l'aire primaire est grande et plus il sera difficile de passer les passages étroits. En général, un passage inférieur à **200** cm (78,74 ") est à considérer comme une aire secondaire. Le robot gère un nombre d'aires secondaires en fonction des caractéristiques du modèle ("Voir Données Techniques").

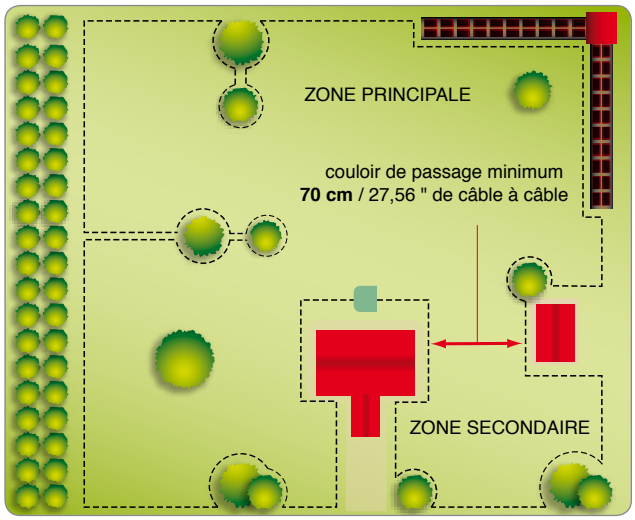
Le passage minimum admis est de **70 cm** (27,56 ") de câble à câble périmétral. Le câble périmétral doit être positionné loin (la distance sera indiquée ci-après) d'éventuels objets extérieurs à la pelouse ; donc, plus en général, le passage nécessaire disponible doit être au total de **140 cm** (55,12 ") s'il y a un muret ou une haie des deux côtés.

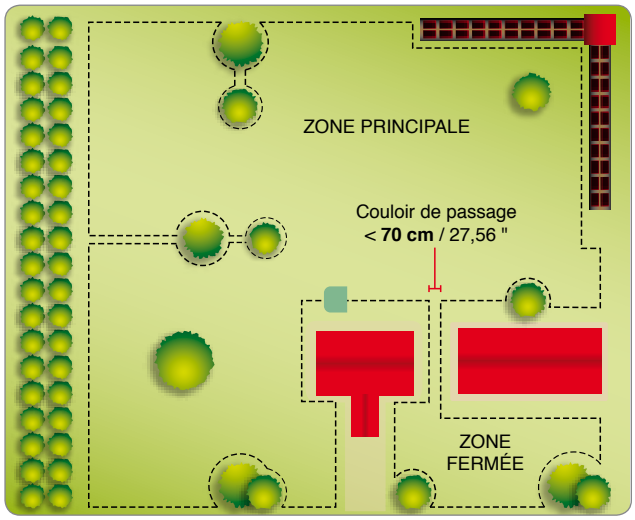
Si ce passage est très long, il est préférable que la largeur soit supérieure à **70 cm** (27,56 ") de câble à câble périmétral.

Pendant la programmation, il est nécessaire de configurer les dimensions des aires secondaires en pourcentage par rapport à la pelouse ainsi que la direction pour les atteindre plus vite (dans le sens des aiguilles d'une montre / dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre) en plus des mètres de câble nécessaires pour arriver dans l'aire secondaire. Voir "Modalité de programmation".

(Uniquement pour certains modèles, voir "Données techniques"). Si les conditions minimales requises décrites plus haut ne sont pas respectées et donc dans le cas d'une zone séparée par une marche, par une dénivellation dépassant les caractéristiques du robot ou par un passage (couloir) d'une largeur inférieure à **70 cm** (27,56 ") de câble à câble périmétral, la zone de pelouse est à considérer comme une "Aire Fermée". Pour installer une "Aire Fermée", poser l'aller et le retour du câble périmétral dans le même tracé, à une distance inférieure à **1 cm** (0,40 "). Dans ce cas, le robot n'est pas en mesure d'atteindre la zone de façon autonome. Elle sera donc gérée selon les instructions fournies au chapitre "Gestion Aires Fermées". La gestion des "Aires Fermées" réduit les mètres carrés gérables par le robot de façon autonome.



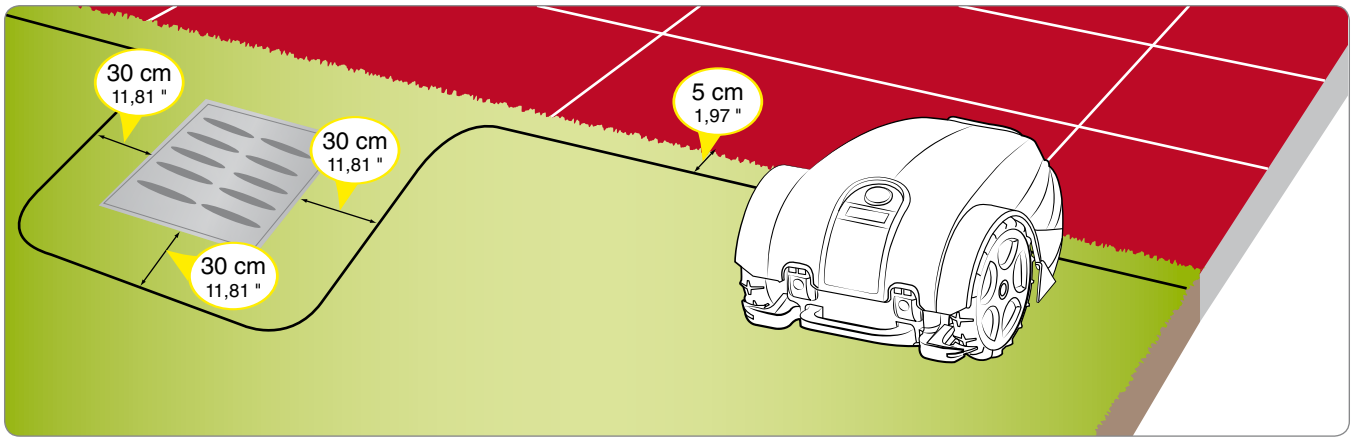




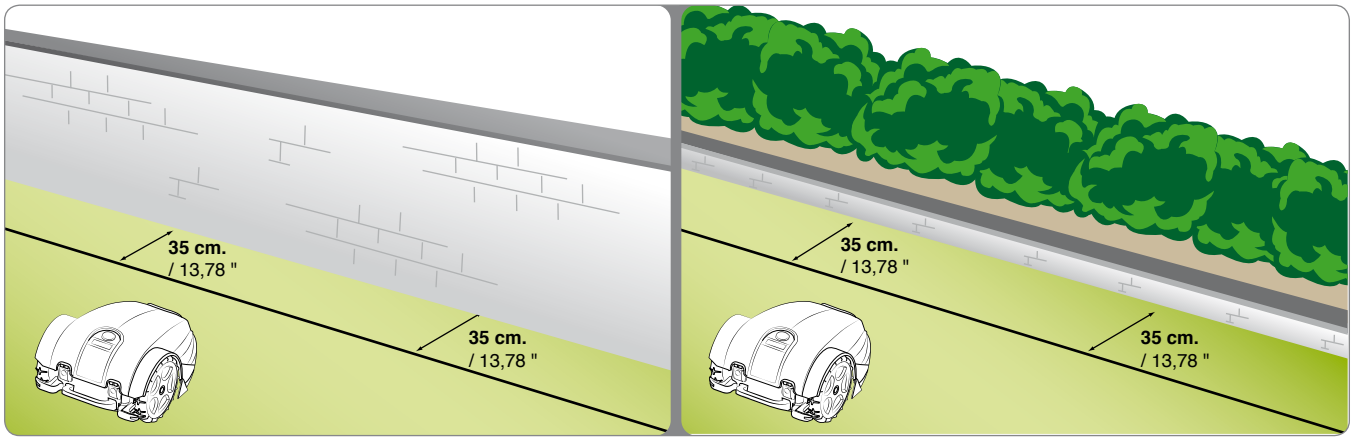
4. Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, il y a une allée ou un carrelage se trouvant au même niveau que la pelouse, positionner le câble périmétral à 5 cm (1,96 ") du bord du carrelage. Le robot sortira légèrement de la pelouse et toute l'herbe sera tondue. Se le carrelage est de type métallique ou qu'il y a un caniveau métallique, un receveur de douche ou des fils électriques, disposer le câble métallique à 30 cm au moins (11,81 ") afin d'empêcher que le robot fonctionne mal et que le câble périmétral soit dérangé.

Important

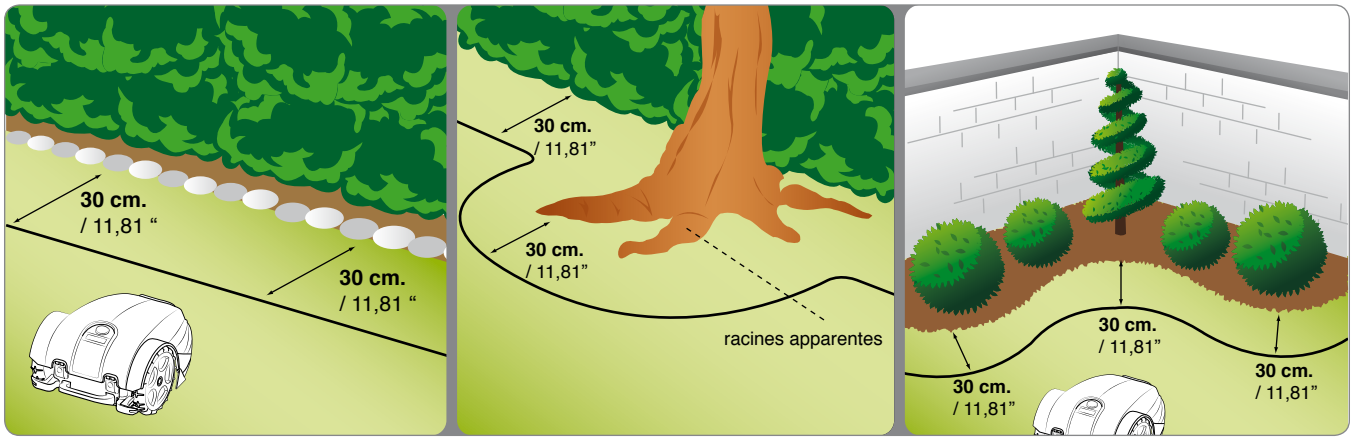
L'illustration montre un exemple d'éléments à l'intérieur et en périphérie de la zone de travail et les distances qui doivent être respectées pour la pose du câble périmétral. Délimiter tous les éléments en fer ou autre métal (caniveaux, branchements électriques, etc.) pour éviter toute interférence avec le signal du câble périmétral.



Si à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail, se trouve un obstacle, par exemple une bordure, une paroi ou un muret, mettre le câble périmétral à 35 cm (13,78 ") au moins de l'obstacle. Augmenter à 40 cm (15,75 ") au moins la distance entre câble périmétral et obstacle si on souhaite éviter que le robot ne heurte l'obstacle. La tonte d'herbe se trouvant sur une bordure où on a décidé de ne pas faire passer le robot pourra être finie avec un coupe-bordure ou une débroussailleuse.



S'il y a à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail une plate-bande, une haie, un arbre ayant des racines apparentes, un petit fossé de 2-3 cm ou une petite bordure de 2-3 cm, mettre le câble périmétral à 30 cm (11,81 ") au moins afin d'empêcher que le robot n'abîme ou ne soit abîmé par les obstacles présents. La tonte de l'herbe présente dans la zone où on a décidé de ne pas faire passer le robot pourra être finie avec un coupe-bordure ou une débroussailleuse.

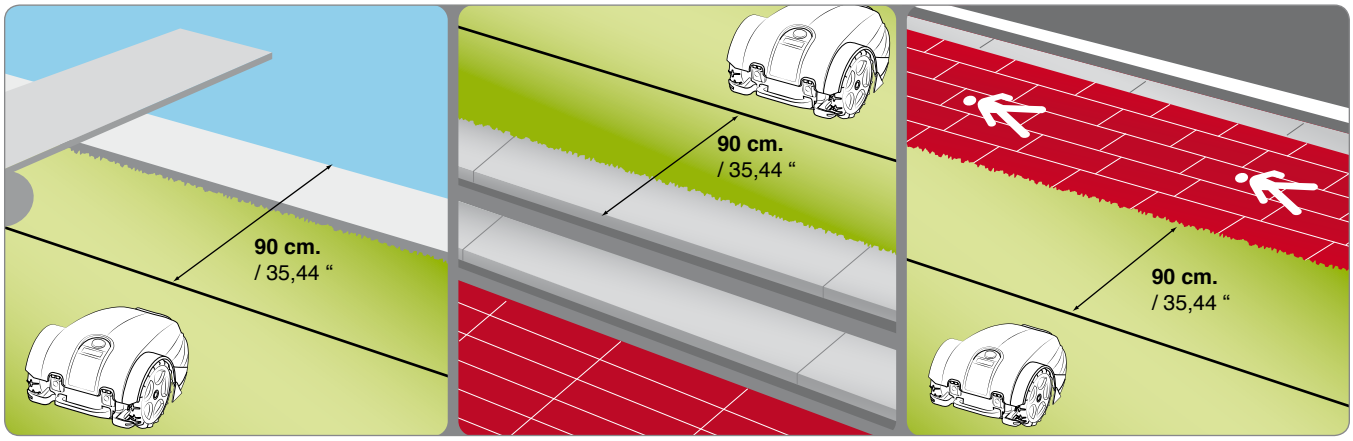


S'il y a à l'intérieur ou à l'extérieur de la zone de travail une piscine, un petit lac, un escarpement, un fossé, une marche pour descendre ou des routes publiques non protégées par un muret, poser le câble périmétral à au moins 90 cm (35,43 "). Pour réduire la distance du câble périmétral afin d'assurer une installation et une opérativité optimale du robot, nous conseillons d'installer une clôture supplémentaire d'au moins 15 cm ; ceci permettra de poser le câble périmétral selon les distances régulières décrites aux points précédents.

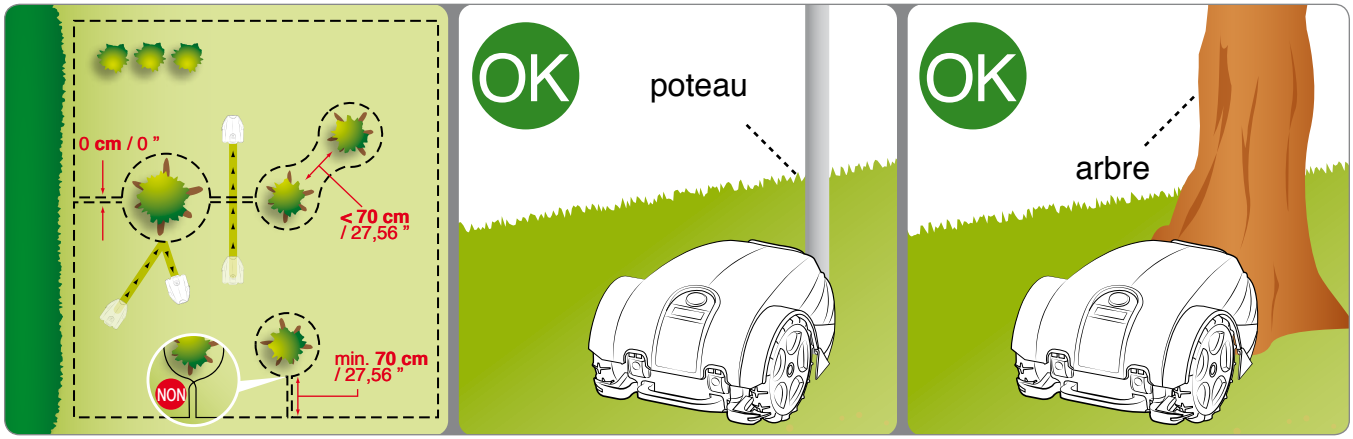
FR

Importante

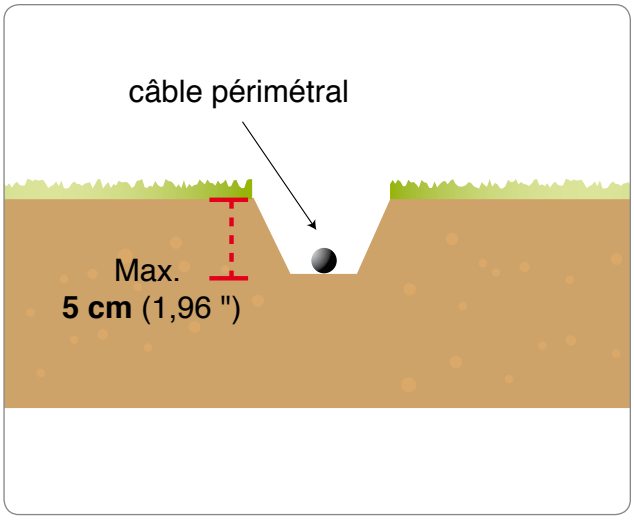
Le respect rigoureux des distances et des pentes spécifiées dans le manuel garantit une installation optimale et un bon fonctionnement du robot. En présence de pentes ou de terrains glissants, augmenter la distance d'au moins 30 cm / 11,81 ".



Si à l'intérieur de la zone de travail, il y a des obstacles qui résistent aux chocs, par exemple arbres, buissons ou poteaux sans angles vifs, il ne faut pas les délimiter. Le robot heurte l'obstacle et change de direction. Si on préfère que le robot ne heurte pas les obstacles et qu'il fonctionne sûrement et silencieusement, il est conseillé de délimiter tous les obstacles fixes. Les obstacles légèrement inclinés tels que pots de fleurs, pierres ou arbres à racines apparentes doivent être délimités afin d'éviter d'endommager la lame de coupe et les obstacles en question.
Pour délimiter l'obstacle, à partir du point du périmètre extérieur le plus proche de l'objet à délimiter, poser le câble périmétral jusqu'à l'obstacle, le contourner en respectant les distances régulières décrites aux points précédents et remettre le câble le long du parcours précédent. Superposer le câble d'aller et de retour sous le même clou de sorte que le robot dépasse le câble périmétral.
Pour le bon fonctionnement du robot, la longueur minimum du câble périmétral superposé doit être de 70 cm (27,56 ") pour permettre au robot de se déplacer normalement.



Le câble périmétral peut être enterré ou posé au sol. Si on dispose d'une machine pour poser le câble, il est préférable d'enterrer ce dernier afin de mieux le protéger. Différemment, poser le câble au sol à l'aide des clous prévus à cet effet (voir description ci-après).

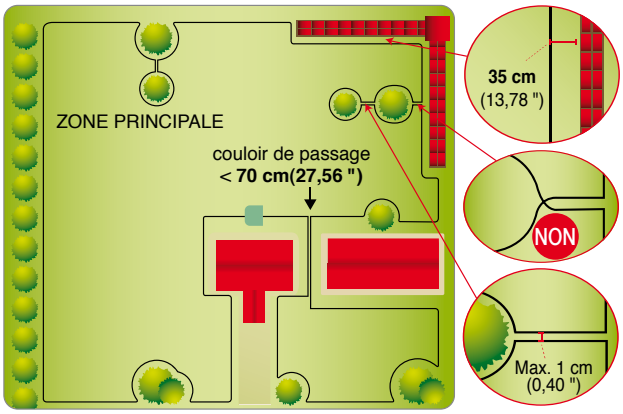


Important

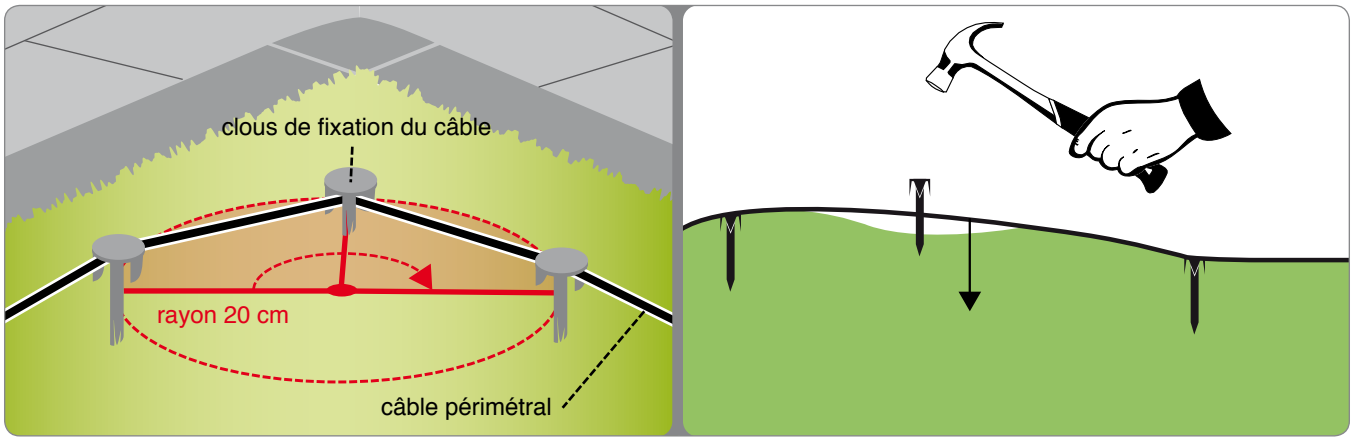
Poser le câble périmétral à partir de l'endroit où est installé le poste de rechargement et en laisser deux bons mètres pour pouvoir ensuite le couper sur mesure lors de l'opération finale de raccordement au groupe.

Fil posé sur le terrain

Couper l'herbe très basse à l'aide d'un coupe-bordure ou d'une débroussailleuse tout le long du parcours où le câble sera posé. Il sera ainsi plus simple de disposer le câble en contact avec le terrain et éviter que la tondeuse à gazon coupe le câble ou en endommage l'isolation.



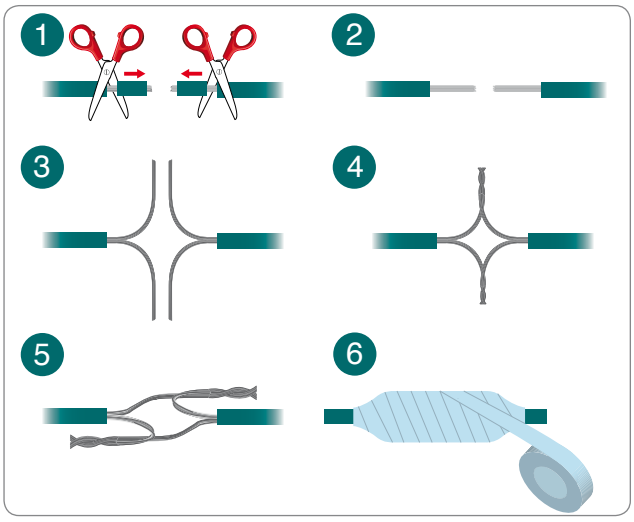
1. Positionner le fil, dans le sens des aiguilles d'une montre, tout le long du parcours et le fixer à l'aide des clous fournis espacés d'environ 10 cm (39,37 "). Le fil doit être en contact avec le terrain, afin d'éviter qu'il soit endommagé par la tondeuse à gazon avant que l'herbe le recouvre.
   - Lors de la pose du câble périmétral, respecter le sens de rotation autour des plates-bandes qui devra être contraire à celui des aiguilles d'une montre.
   - Dans les portions non rectilignes, fixer le câble de sorte qu'il ne s'entortille pas mais qu'il se courbe régulièrement (rayon 20 cm).



Fil enterré

1. Creuser un sillon dans le terrain de manière régulière (environ 2÷3 cm (0,787÷ 1,181")).
2. Positionner le câble dans le sens des aiguilles d'une montre tout le long du parcours à une profondeur de quelques centimètres. Ne pas enterrer le câble à plus de 5 cm afin de ne pas réduire la qualité et l'intensité du signal capté par le robot.
3. Lors de la pose du câble, le bloquer si nécessaire à certains endroits à l'aide des clous prévus à cet effet pour bien le maintenir en place lors de la phase de recouvrement.
4. Recouvrir tout le câble et faire en sorte qu'il reste bien tendu sous le sol.

Jointure du câble périmétral.



Important

Que le câble soit enterré ou posé au sol, le rabouter si nécessaire avec un autre câble ayant les mêmes caractéristiques (voir figure). On recommande pour ce faire d'utiliser du ruban auto-agglomérant (par exemple : 3M Scotch 23). Ne pas utiliser de ruban isolant ou un autre type de jointures (cosses, bornes, etc.).

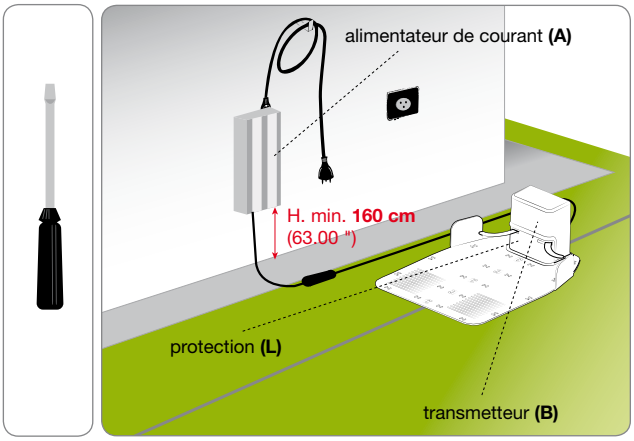
FR

INSTALLATION POSTE DE RECHARGEMENT ET ALIMENTATEUR

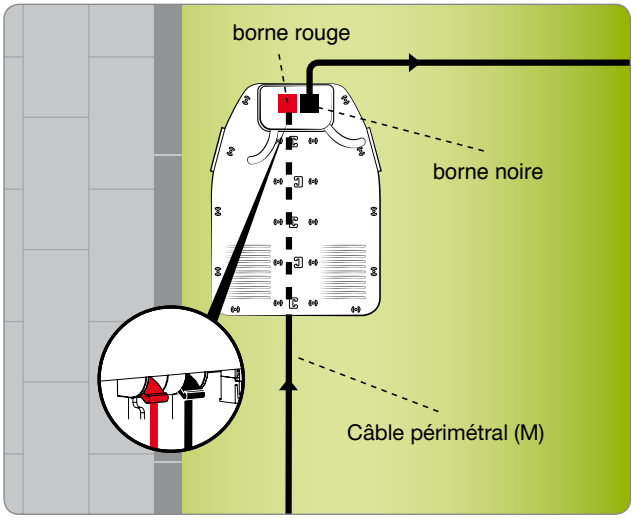
Précaution - Avertissement

Avant d'effectuer une quelconque opération, couper l'alimentation électrique générale.

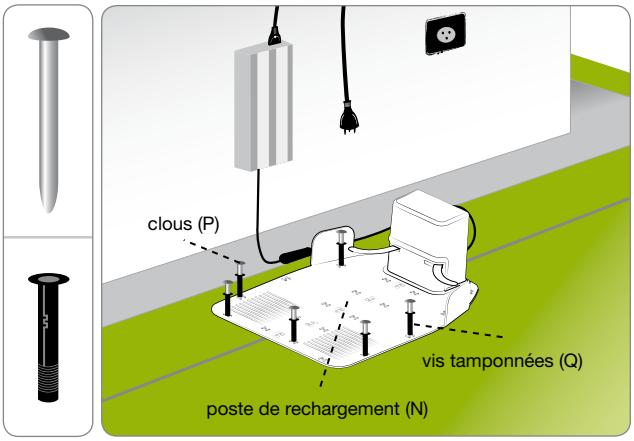
Positionner l'alimentateur dans une zone à laquelle les enfants ne peuvent pas avoir accès. Par exemple, à une hauteur supérieure à 160 cm (63.00 ").



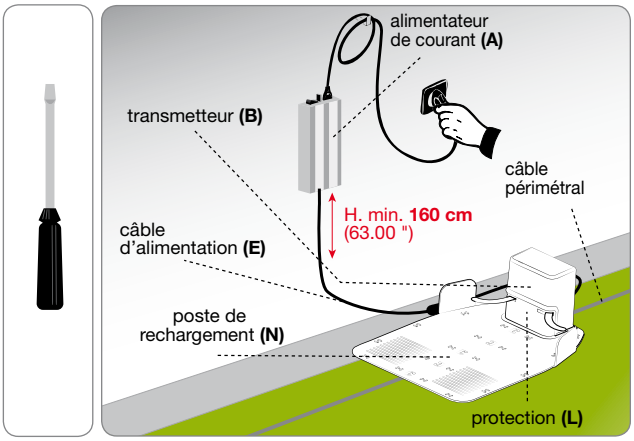
1. Installer l'alimentateur (A).
2. Démonter la protection (L).
3. Positionner le poste de rechargement dans la zone prédéfinie.
4. Placer le câble périmétral (M) le long du guide dans le poste de rechargement.
5. Relier les deux extrémités du câble aux bornes du poste de rechargement.



6. Fixer le poste de rechargement (N) au sol à l'aide des clous (P). Si nécessaire, fixer le poste de rechargement à l'aide des vis tamponnées (Q).

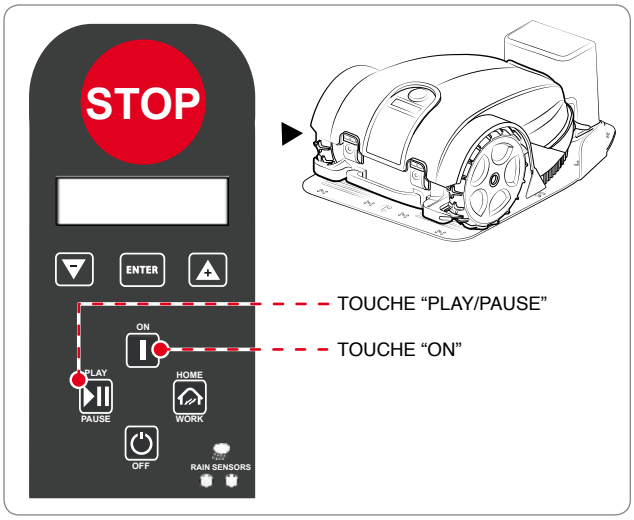


7. Brancher le câble d'alimentation (E) du poste de rechargement (N) à l'alimentateur (A).
8. Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique.
9. Si le voyant du transmetteur clignote, le branchement est correct. Inversement, il est nécessaire d'identifier l'anomalie (voir "Recherche pannes").
10. Monter la protection (L).



RECHARGEMENT DES BATTERIES LORS DE LA PREMIÈRE UTILISATION

1. Placer le robot à l'intérieur du poste de rechargement.
2. Appuyer sur la touche "ON".
3. Au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message "RECHARGE". Ensuite, l'écran affiche au fur et à mesure les informations telles que:
   - jour de la semaine, date;
   - emps de travail programmés;
   - temps de travail, temps de travail total;
   - informations sur la batterie.
4. Appuyer sur la touche "PLAY/PAUSE". L'écran affiche la fonction "PAUSE". Les batteries commencent à se recharger.
5. Une fois le rechargement terminé, il est possible de programmer le robot pour sa mise en service (voir "Modalité de programmation").



Important

Lors du premier rechargement, les batteries doivent rester branchées au moins 4 heures.

RECOMMANDATIONS POUR LES RÉGLAGES

Important

L'utilisateur doit effectuer les réglages en suivant les procédures décrites dans le manuel. N'effectuer aucun réglage qui ne serait pas expressément indiqué dans le manuel. Tout réglage supplémentaire non expressément indiqué dans le manuel doit être effectué uniquement par le personnel des Centres d'Assistance Agréés du Fabricant.

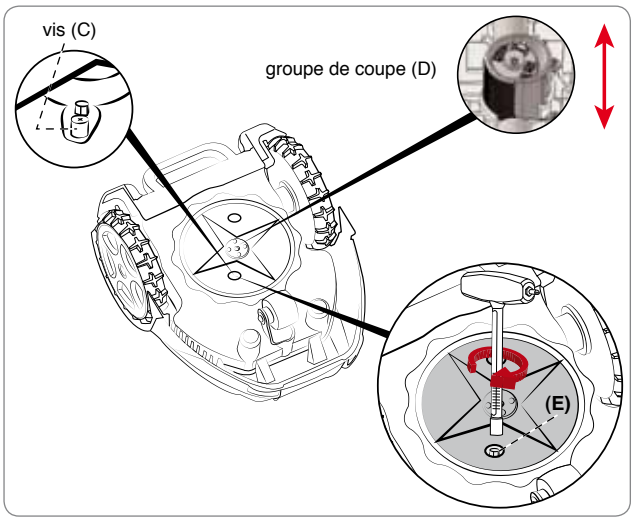
RÉGLAGE HAUTEUR DE COUPE

Avant d'établir la hauteur de coupe de la lame, s'assurer que le robot est en arrêt dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot dans des conditions de sécurité").

Important

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

1. Capoter le robot et le poser de façon à ne pas abîmer son toit.
2. Dévisser la vis (C) et à l'aide de la clef prévue à cet effet, tourner la bride (E) dans le sens des aiguilles d'une montre.
3. Soulever ou baisser le dispositif de coupe (D) pour définir la hauteur de coupe souhaitée. La valeur peut être relevée dans l'échelle graduée positionnée sur la clef fournie dans l'équipement.



Important

Ne pas utiliser le robot pour tondre de l'herbe d'une hauteur supérieure à 1 cm (0,40 ") par rapport à la lame de coupe. Réduire graduellement la hauteur de coupe. On conseille de réduire la hauteur à moins de 1 cm (0,40 ") tous les 1÷2 jours jusqu'à parvenir à la hauteur idéale.

4. Une fois le réglage terminé, tourner la bride (E) dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre et serrer la vis (C).
5. Redresser le robot pour le mettre en position de marche.

UTILISATION ET FONCTIONNEMENT

CONTRAINTES D'UTILISATION

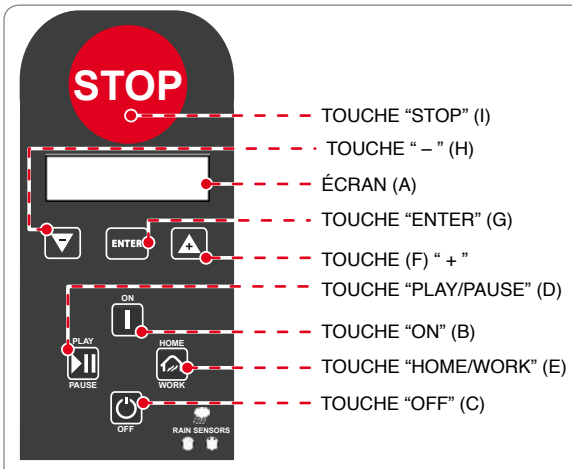
Important

- **Avant d'utiliser le robot pour la première fois, lire attentivement le manuel tout entier et s'assurer de bien l'avoir compris dans son intégralité ; et notamment toutes les informations concernant la sécurité.**
- **N'activer que les emplois prévus par le fabricant et ne modifier aucun dispositif pour obtenir des prestations autres que celles prévues.**

FR

DESCRIPTION COMMANDES ROBOT

L'illustration présente la position des commandes à bord de la machine.



· LE DESSIN DU CLAVIER N'EST REPRÉSENTÉ QU'À TITRE D'EXEMPLE

A. ÉCRAN: est lumineux pour afficher toutes les fonctions.

B. ON: appuyer pour allumer la tondeuse.

C. OFF: appuyer pour arrêter la tondeuse ; l'écran s'éteint.

D. PLAY/PAUSE: appuyer pour arrêter la tondeuse en laissant l'écran en "attente" ; dans cette modalité, il est possible de programmer la tondeuse. En appuyant de nouveau sur la touche, elle permet de redémarrer le travail. Si on appuie sur cette touche pendant que la tondeuse est en cours de rechargement, cette dernière ne reprendra le travail que lorsqu'on appuiera de nouveau sur la touche et que disparaîtra "Pause" de l'écran.

E. HOME/WORK: appuyer pour faire revenir la tondeuse à la base et anticiper ainsi le rechargement des batteries. Si on appuie sur cette touche pendant que la tondeuse est en cours de rechargement, cette dernière interrompt le rechargement et reprend son travail.

F. TOUCHE "+": pendant le fonctionnement, appuyer pour faire redémarrer la lame précédemment arrêtée. Pendant la programmation, appuyer pour incrémenter les entrées que le menu propose.

G. ENTER: pendant le fonctionnement, appuyer pour démarrer la fonction spirale. Pendant la programmation, appuyer pour confirmer et mémoriser la sélection effectuée.

H. TOUCHE "-": pendant le fonctionnement, appuyer pour arrêter la lame. Pendant la programmation, appuyer pour décrémenter les entrées que le menu propose.

I. STOP: appuyer pour arrêter la tondeuse en toute sécurité. À utiliser uniquement en cas de danger immédiat et pour effectuer les opérations d'entretien du robot.

ACCÈS AUX MENUS

Les fonctions du robot peuvent être programmées à travers les différentes fonctions de chaque menu. Le tableau reporte la liste des menus disponibles et leurs fonctions.
Pour effectuer la programmation, procéder selon les indications suivantes:

1. soulever la protection et appuyer sur la touche **"ON";**
2. saisir le mot de passe (si demandé) (voir **"Saisie mot de passe"**);
3. si le robot est allumé à l'intérieur du poste de rechargement, au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message " **RECHARGE**", appuyer ensuite sur la touche "PLAY/PAUSE";
4. l'écran affiche l'inscription "**PAUSE**";
5. appuyer sur la touche "**ENTER**". On entre en programmation menu utilisateur et l'écran affiche la fonction **"PROGRAMMATIONS"**.

NAVIGATION

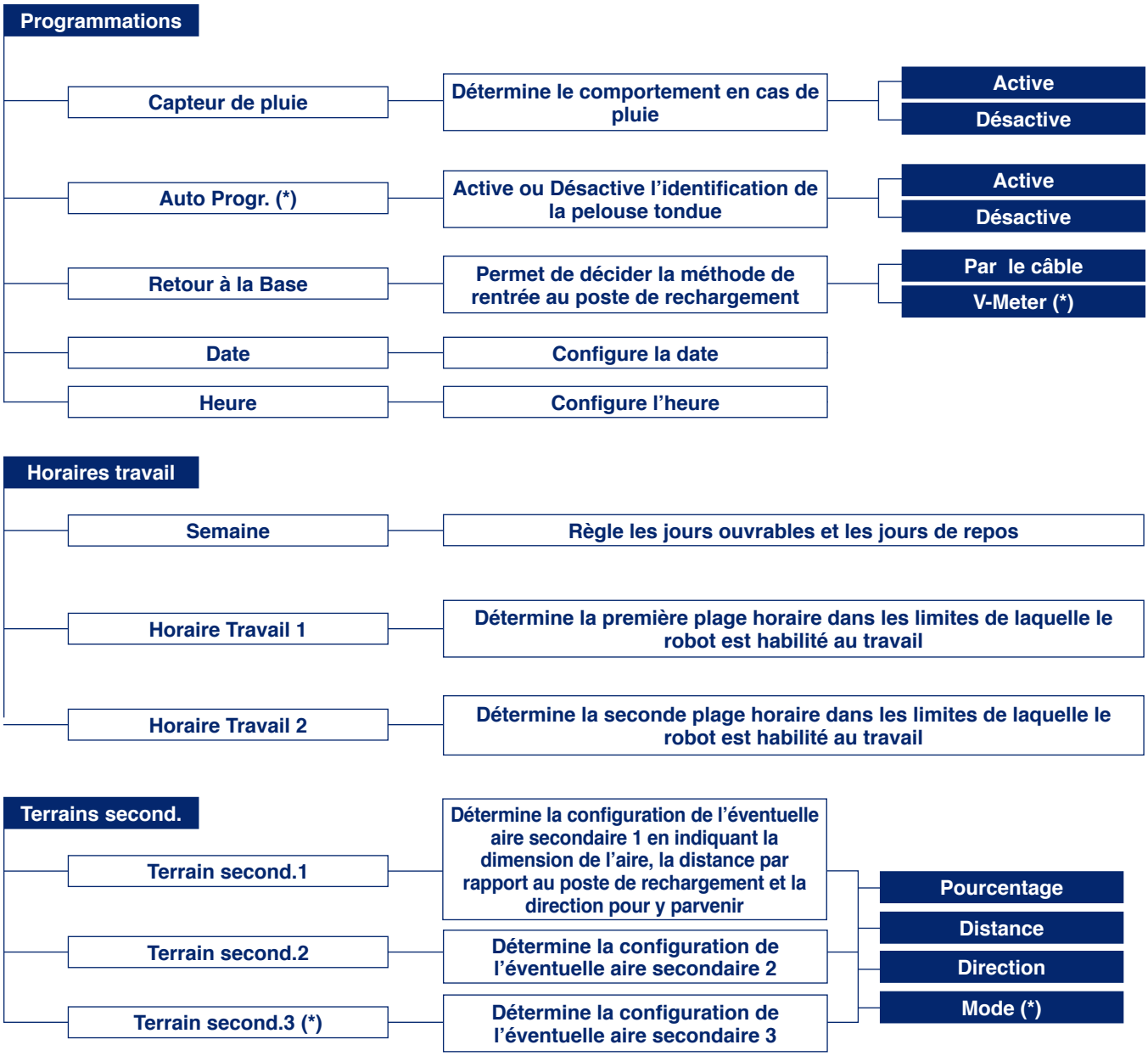
FR

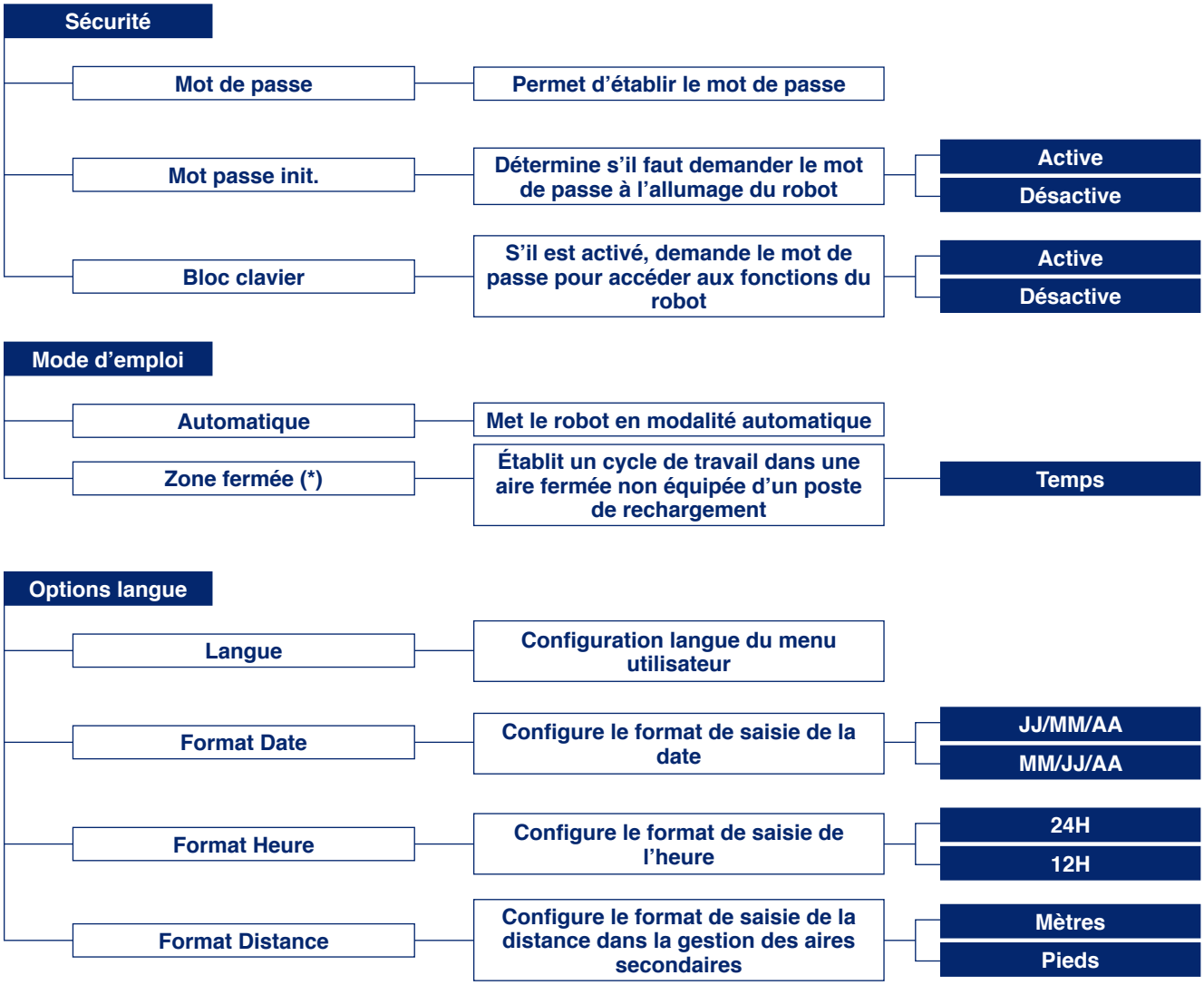
Dans le menu utilisateur de programmation, suivre les instructions ci-dessous pour votre navigation:

- **“+”** et “-”: fait défiler cycliquement les entrées du menu ou permet de changer la valeur de la fonction qui s’affiche à l’écran;
- **“ENTER”**: passe au niveau de menu suivant ou confirme et mémorise la valeur affichée à l’écran et fait défiler à la fonction suivante;
- “**PLAY/PAUSE**”**:** passe au niveau de menu précédent jusqu’au moment où on quitte la programmation;
- **“OFF”**: éteint le robot sans confirmer la dernière fonction affichée à l’écran.

Le menu est arborescent. Il suit le récapitulatif d’introduction aux fonctions de programmation disponibles ; l’explication détaillée de chaque fonction est renvoyée aux pages qui suivent le diagramme des flux.

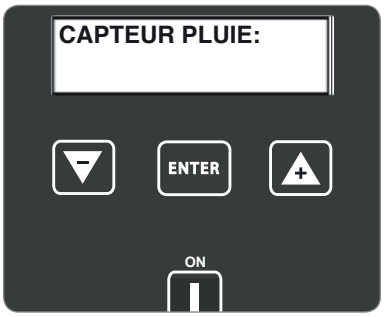
Les fonctions marquées d’un * ne sont disponibles que sur certains modèles. Voir le tableau des "Données Techniques".


Programmations
Capteur de pluie
Détermine le comportement en cas de pluie
Active
Désactive
Auto Progr. (*)
Active ou Désactive l’identification de la pelouse tondue
Active
Désactive
Retour à la Base
Permet de décider la méthode de rentrée au poste de rechargement
Par le câble
V-Meter (*)
Date
Configure la date
Heure
Configure l’heure
Horaires travail
Semaine
Règle les jours ouvrables et les jours de repos
Horaire Travail 1
Détermine la première plage horaire dans les limites de laquelle le robot est habilité au travail
Horaire Travail 2
Détermine la seconde plage horaire dans les limites de laquelle le robot est habilité au travail
Terrains second.
Terrain second.1
Détermine la configuration de l’éventuelle aire secondaire 1 en indiquant la dimension de l’aire, la distance par rapport au poste de rechargement et la direction pour y parvenir
Pourcentage
Distance
Direction
Mode (*)
Terrain second.2
Détermine la configuration de l’éventuelle aire secondaire 2
Terrain second.3 (*)
Détermine la configuration de l’éventuelle aire secondaire 3


Sécurité
Mot de passe
Permet d'établir le mot de passe
Mot passe init.
Détermine s'il faut demander le mot de passe à l'allumage du robot
Active
Désactive
Bloc clavier
S'il est activé, demande le mot de passe pour accéder aux fonctions du robot
Active
Désactive
Mode d'emploi
Automatique
Met le robot en modalité automatique
Zone fermée (*)
Établit un cycle de travail dans une aire fermée non équipée d'un poste de rechargement
Temps
Options langue
Langue
Configuration langue du menu utilisateur
Format Date
Configure le format de saisie de la date
JJ/MM/AA
MM/JJ/AA
Format Heure
Configure le format de saisie de l'heure
24H
12H
Format Distance
Configure le format de saisie de la distance dans la gestion des aires secondaires
Mètres
Pieds

FR

CAPTEUR PLUIE: fonction pour configurer le robot en cas de pluie.

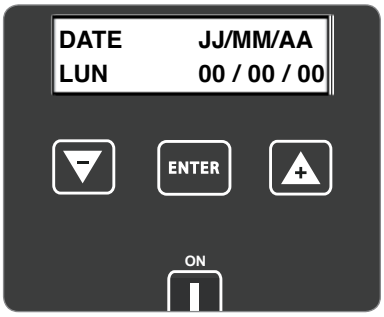


- **Active:** en cas de pluie, le robot retourne à son poste et y reste en modalité de “rechargement”. Une fois le cycle de rechargement terminé, le robot repart et se remet à tondre uniquement s’il a cessé de pleuvoir.
- **Désactive:** en cas de pluie, le robot continue de tondre.

AUTO-PROGR.: (uniquement pour certaines fonctions, voir “Données techniques”) fonction servant à réduire automatiquement la durée de tonte du robot en fonction de l’état de la pelouse.

- **Active:** le robot diminue la durée de travail en fonction de l’état de l’herbe. Lorsque la surface de la pelouse est tondue, la machine établit automatiquement un temps de repos qui retarde les sorties suivantes du poste de rechargement. Le travail du robot aura toutefois lieu dans les limites des heures de travail établies.
- **Désactive:** le robot travaillera en respectant l’horaire établi et tant que les batteries le permettront.

RETOUR À LA BASE: permet de décider la méthode de rentrée au poste de rechargement.



1. **“Par le cable”**. Le robot rentre dans le poste de rechargement en positionnant ses roues à cheval sur le câble périmétral.
2. **“V-Meter”**. Le robot longera le câble préimétral à une distance indicative qui va de quelques cm à 1 m (3.2 ') en allant de temps en temps le toucher, surtout dans les portions non rectilignes, jusqu’à ce qu’il reconnaisse le rappel au poste de rechargement. Voir chapitre “Installation”.

DATE: fonction pour établir la date.

HEURE: fonction pour configurer l’heure.

HORAIRES DE TRAVAIL – MODES DE PROGRAMMATION

SEMAINE: fonction pour programmer les jours d'exercice du robot pendant la semaine. Le curseur se positionne automatiquement sous la lettre **"L" (Lundi)**. En établissant tous les jours à **"1111111"** cela signifie que le robot travaille tous les jours. En établissant **"0000000"** cela signifie que le robot ne travaille aucun jour de la semaine.

- **Valeur 1 : jour de travail du Robot.**
- **Valore 0 : jour de repos du Robot.**

Important

Pour exploiter au mieux les potentialités, on conseille de programmer le robot pour travailler tous les jours.

HORAIRE TRAVAIL 1: fonction pour établir la première plage horaire d'exercice du robot durant la journée.
Le curseur se positionne automatiquement dans la zone sous la première plage horaire (exemple de 10 h à 13 h). Établir l'horaire de début de travail et de fin de travail.
Établir l'horaire à "00:00 – 00:00" équivaut à ne pas faire travailler le robot durant l'horaire de travail 1. Si l'horaire saisi est erroné, par exemple si l'horaire se superpose à l'horaire de travail 2 ou si l'heure de début suit l'heure de fin, le robot émet un son et remet la valeur établie à l'état initial.

HORAIRE TRAVAIL 2: fonction pour établir la seconde plage horaire d'exercice du robot durant la journée.

Important

S'il est nécessaire d'établir les aires secondaires, il est préférable d'utiliser dans la programmation les deux horaires de travail pour augmenter la fréquence de tonte des zones.

La configuration de l'horaire de travail du robot est fondamentale pour le bon fonctionnement du produit. De nombreux paramètres influencent la configuration de l'horaire de travail comme, par exemple, le nombre d'aires secondaires, le nombre et la puissance des batteries du robot, la complexité de la pelouse, le type d'herbe, etc., etc. En règle générale, il est nécessaire d'augmenter légèrement les heures de travail en présence de jardins avec des aires secondaires, de jardins avec beaucoup d'obstacles et d'aires complexes. Ci-dessous un tableau indicatif que l'on peut utiliser pour une première configuration. NB. Configurer tous les jours de la semaine à "1"-"Jours Opérationnels".

Modèle	m² (ft²)	Horaire 1	Horaire 2
5030BA0	**150** (1615)	**11:00 11:40**	
5030BA0	**300** (3230)	**11:00 11:40**	**15:00 15:40**
5030BA0	**400** (4304)	**10:00 16:00**	
5030BA0	**500** (5380)	**10:00 19:00**	
5030DE0	**300** (3230)	**11:00 12:20**	
5030DE0	**500** (5380)	**11:00 12:00**	**15:00 16:00**
5030DE0	**800** (8608)	**10:00 11:30**	**15:00 16:30**
5030EL0	**400** (4304)	**10:00 11:30**	
5030EL0	**800** (8608)	**10:00 11:30**	**15:00 16:30**
5030EL0	**1100** (11836)	**09:00 21:00**	

TERRAINS SECONDAIRE – MODE DE PROGRAMMATION

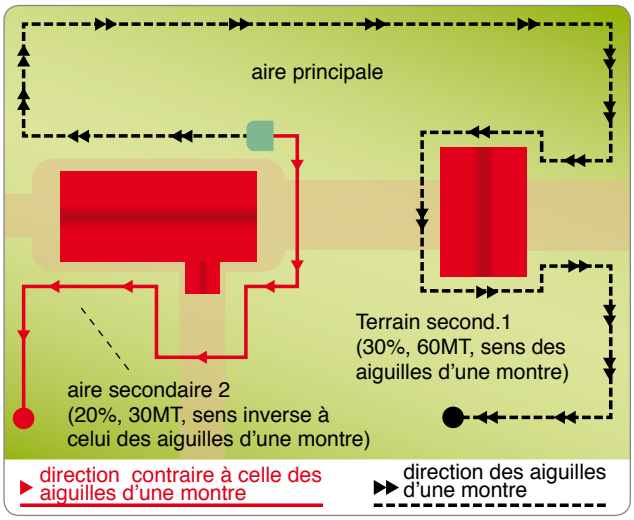
Si l'aire à tondre prévoit des zones secondaires en fonction de la définition donnée au chapitre "Préparation et Délimitation Aires de Travail", il est nécessaire de procéder à la programmation des aires secondaires pour indiquer au robot comment atteindre l'aire secondaire et selon quelle fréquence.

TERRAIN SECOND: fonction pour définir la tonte automatique d'une aire secondaire.

FR

- **Pourcentage:** permet d'établir la dimension de l'aire secondaire à tondre par rapport à toute la surface de la pelouse. Ci-après un tableau à prendre comme référence pour la configuration.

  - 10% indique une zone très petite.
  - 30% indique une zone d'environ 1/3 de tout le jardin.
  - 50% indique une zone d'environ la moitié de tout le jardin.
  - 80% indique une zone secondaire plus grande que l'aire primaire.
  - 100% toutes les fois qu'il quitte le poste de rechargement, le robot suivra le câble périmétral pour tondre dans l'aire secondaire.


aire principale
Terrain second.1
(30%, 60MT, sens des aiguilles d'une montre)
aire secondaire 2
(20%, 30MT, sens inverse à celui des aiguilles d'une montre)
direction contraire à celle des aiguilles d'une montre
direction des aiguilles d'une montre

- **Distance:** permet d'établir la distance qu'il faut au robot pour atteindre l'intérieur de l'aire secondaire en suivant le câble périmétral. Il est préférable de prendre comme point de référence la moitié de l'aire secondaire pour avoir la certitude que le robot commence son travail à l'intérieur de cette zone.
- **Direction:** indique la direction de marche la plus courte pour atteindre l'aire secondaire. La direction peut aller dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens contraire. Après avoir quitté son poste de rechargement, le robot suivra le câble dans la direction indiquée pour atteindre la zone secondaire.
- **Mode:** indique la méthode pour atteindre l'aire secondaire. Utiliser la méthode «Sur le câble» au cas où il y aurait beaucoup d'obstacles dans le jardin et à proximité du câble périmétral (moins de 2 mètres) ou s'il y a des passages étroits (moins de 2 m) pour atteindre les aires secondaires. Dans tous les autres cas, il est préférable d'utiliser la méthode «V-Meter».
  - **"Sur le Câble"**. Le robot atteint l'aire secondaire en positionnant les roues à cheval sur le câble périmétral.
  - **"V-Meter"**. Le robot atteint l'aire secondaire en longeant le câble périmétral à une distance indicative qui va de quelques cm à 1 m (3.2 ').

TERRAIN SECOND.2: fonction pour définir la tonte automatique de l'aire secondaire numéro 2. La programmation prévoit les mêmes paramètres de configuration que l'aire secondaire 1.

TERRAIN SECOND.3: (uniquement pour certaines versions, voir "Données techniques") fonction pour définir la tonte automatique de l'aire secondaire numéro 3. La programmation prévoit les mêmes paramètres de configuration que la zone secondaire 1.

SÉCURITÉ - MODES DE PROGRAMMATION

MOT DE PASSE: fonction pour établir ou modifier le mot de passe.

- **Non:** sert à n'effectuer aucun changement du mot de passe précédemment saisi.
- **Oui:** sert à saisir ou changer le mot de passe qui sera utilisé pour allumer le robot. Dans l'ordre, les informations ci-après sont demandées:
  - mot de passe: saisir l'ancien mot de passe (par défaut du fabricant 0000);
  - nouv. mot passe: saisir le nouveau mot de passe;
  - repet. mot passe: répéter la saisie du mot de passe nouveau.

Important

Pour établir ou modifier le mot de passe, il est nécessaire de saisir d'abord le précédent, puis de saisir le mot de passe personnalisé. Au moment de l'achat, le mot de passe saisi par le fabricant est composé de quatre chiffres (0000).

Important

Au moment de la saisie du mot de passe, il sera demandé de répéter la procédure de saisie afin d'avoir la certitude de l'avoir configuré correctement. Pour ne pas oublier le mot de passe, on conseille de choisir un code facile à mémoriser.

MOT PASSE INIT: fonction servant à programmer ou pas la demande de saisie du mot de passe toutes les fois que le robot est éteint et rallumé après une période d'inactivité (exemple, stockage pendant l'hiver).

- **Non:** toutes les fois qu'il est allumé, le robot redémarre et entre en service sans qu'il faille saisir le mot de passe. Pour confirmer le paramètre, le robot demande le mot de passe.
- **Oui:** toutes les fois qu'il est allumé, le robot ne redémarre pas et n'entre pas en service tant que le mot de passe n'est pas saisi.

MODE D'EMPLOI – MODES DE PROGRAMMATION

Fonction pour configurer la modalité de fonctionnement du robot. Lorsque le robot est éteint, il se remet automatiquement en modalité "AUTOMATIQUE".

- **Automatique:** modalité normale de fonctionnement. Le robot reconnaît le câble périmétral et fait retour au poste de rechargement lorsque cela est nécessaire.
- **Zone fermée:** modalité de fonctionnement dans des aires fermées non équipées d'un poste de rechargement. Pour une utilisation correcte, voir "UTILISATION DU ROBOT DANS DES AIRES FERMÉES NON ÉQUIPÉES D'UN POSTE DE RECHARGEMENT."

OPTIONS LANGUE – MODES DE PROGRAMMATION

LANGUE: fonction servant à sélectionner la langue d'affichage des messages et du menu utilisateur. Faire défiler les différentes options à l'aide de la touche "+" ou "-" et confirmer à l'aide de la touche "ENTER".

- FORMAT DATE
- FORMAT HEURE
- FORMAT DISTANCE

Ces fonctions permettent de personnaliser la configuration du format de date, heure et distance.

MISE EN SERVICE – MODE AUTOMATIQUE

Le démarrage du cycle automatique doit être effectué à la première mise en service ou après une période d'inactivité.

1. Vérifier que la hauteur du gazon à tondre est compatible avec le bon fonctionnement du robot (voir caractéristiques techniques).
2. Régler la hauteur de coupe souhaitée (voir réglage hauteur de coupe).
3. Vérifier que la zone de travail a été correctement délimitée et qu'elle ne présente pas d'obstacles pour le fonctionnement régulier du robot (voir section "Préparation et délimitation zones de travail" et suivantes).
4. Placer le robot à l'intérieur du poste de rechargement.
5. Appuyer sur la touche "ON" et attendre quelques secondes que le robot s'allume complètement.
6. Si le robot est mis en marche pour la première fois, il est nécessaire d'effectuer sa programmation. Si, au contraire, le robot est mis en marche après une période d'inactivité, il est nécessaire de vérifier que les fonctions programmées correspondent à l'état de l'art effectif de la surface à tondre (exemple, ajout d'une piscine, d'arbres, etc.) (voir "Modalité de programmation").
7. Au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message "RECHARGE".
8. Le robot commence à tondre la pelouse selon les modalités programmées.
9. Vérifier qu'il n'y ait pas dans le jardin de grosses flaques d'eau suite à de fortes pluies ; si tel n'est pas le cas, il faudra assainir cette zone ou s'assurer que le robot est bien en position de "Pause".

ARRÊT EN SÉCURITÉ DU ROBOT

Lors de l'emploi du robot, il peut s'avérer nécessaire d'arrêter le robot. Dans des conditions normales, le robot s'arrête à l'aide de la touche "OFF". En cas de danger ou pour effectuer l'entretien, il est nécessaire de l'arrêter dans des conditions de sécurité afin d'éviter tout risque de démarrage imprévu de la lame. Appuyer sur la touche "STOP" pour arrêter le robot.

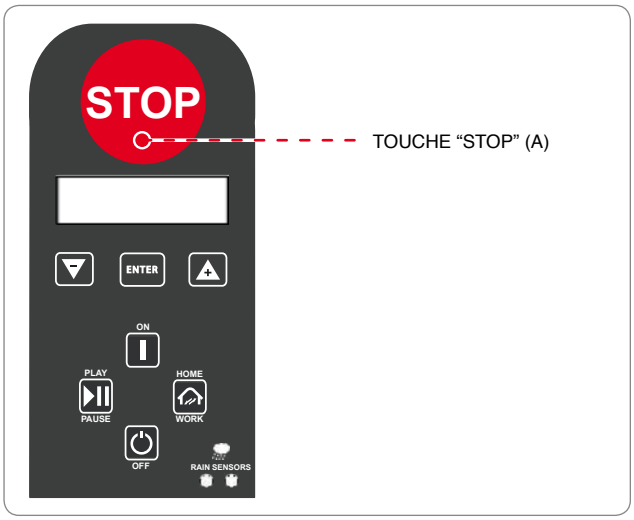
Important

L'arrêt du robot dans des conditions de sécurité est nécessaire pour pouvoir effectuer des opérations d'entretien et de réparation (par exemple : remplacement et/ou rechargement batteries, remplacement de la lame, opérations de nettoyage, etc.).

Pour démarrer le robot, procéder de la façon suivante :

- positionner le robot à l'intérieur de la zone de coupe;
- démarrer le robot à l'aide de la touche «ON». L'écran s'allume et au bout de quelques instants, le signal «Pause» apparaît : le robot est à présent en position de pause;
- appuyer sur la touche "PLAY/PAUSE", le moteur de la lame démarre et au bout de quelques instants, le Robot se met en mouvement.

Si le démarrage du robot a lieu hors de la zone de tonte, le moteur de la lame ne démarre pas et après une courte recherche du signal, le robot affiche à l'écran "HORS PÉRIMÈTRE". Appuyer sur la touche "OFF", positionner le robot à l'intérieur de la zone de tonte et effectuer à nouveau la procédure de démarrage.



RETOUR AUTOMATIQUE AU POSTE DE RECHARGEMENT

Le robot termine son cycle de travail lorsque les conditions ci-dessous sont remplies:

- **fin horaire de travail:** lorsque l'horaire de travail est terminé, le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement et se remettra en marche selon les modalités programmées (voir "Modalité de programmation");
- **pluie:** lorsque la fonction est active, en cas de pluie, le robot rentre automatiquement au poste de rechargement et se remettra à fonctionner selon les modalités programmées (voir "Modalité de programmation");
- **batteries à recharger:** le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement;
- **pelouse Tondue** (uniquement pour certaines versions, voir "Données techniques"): le capteur relève que la pelouse est tondue, le robot rentre automatiquement à son poste de rechargement et se remettra en marche selon les modalités programmées (voir "Modalité de programmation").

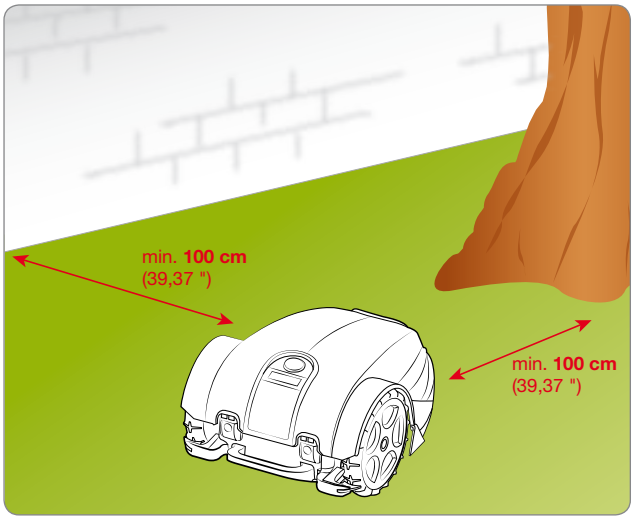
UTILISATION DU ROBOT DANS DES ZONES FERMÉES NON ÉQUIPÉES D'UN POSTE DE RECHARGEMENT

(Uniquement pour certains modèles, voir "Données techniques"). Le démarrage en modalité aire fermée du robot doit être effectué pour tondre des aires fermées, délimitées par le câble périmétral et sans poste de rechargement.

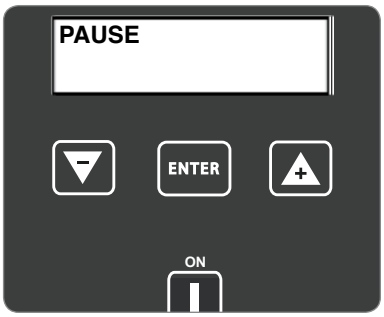
Précaution - Avertissement

Transporter le robot par la poignée prévue à cet effet. Éviter de saisir le robot par sa carrosserie et utiliser toujours la poignée prévue à cet effet.

Positionner le robot à l'intérieur de l'aire de travail à au moins **100 cm** (39,37 ") de distance du câble périmétral et de tout autre obstacle.



1. Appuyer sur la touche “ON”.
2. Saisir le mot de passe (si demandé) (voir “Saisie mot de passe”).
3. L’écran affiche la fonction “PAUSE”.



4. Entrer dans la modalité de programmation, puis sélectionner le menu “MODE D’EMPLOI”. Sélectionner “ZONE FERMÉE”. L’écran affiche “ZONE FERMÉE - 60 Min” (valeur de défaut).
5. Appuyer sur l’une des touches “+”, “-” pour configurer les minutes.
6. Appuyer sur la touche “ENTER” pour confirmer.
7. Appuyer sur la touche “PLAY/PAUSE” jusqu’à ce que l’on quitte la programmation, puis démarrer le robot. Une fois le temps établi écoulé, le robot s’arrête en toute sécurité à proximité du câble prérimétral.
8. Rétablir le fonctionnement normal du robot selon la description du chapitre “MISE EN SERVICE-MODALITÉ AUTOMATIQUE”.

SAISIE MOT DE PASSE

Le robot peut être protégé par un mot de passe composé de quatre chiffres que l’utilisateur peut activer, désactiver et personnaliser (voir “Modalité de programmation”).

1. L’écran affiche le message:
2. Appuyer sur l’une des touches “+”, “-” pour introduire le premier chiffre.
3. Appuyer sur la touche “ENTER” pour confirmer. Le curseur se déplace dans la position suivante.
4. Répéter la procédure pour configurer tous les chiffres du mot de passe.

Le robot est à présent prêt à fonctionner.

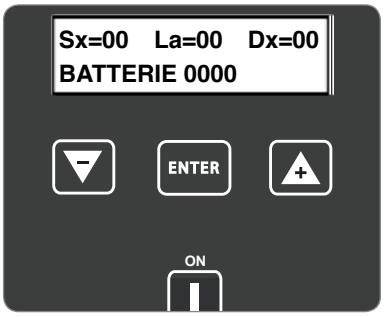
AFFICHAGE ÉCRAN PENDANT PHASE DE TRAVAIL

Pendant que la tondeuse travaille, l’écran affiche les informations suivantes:

- vitesse moteur roue gauche;
- vitesse moteur lame;
- vitesse moteur roue droite;
- tension batterie.

Lorsque la tondeuse est en cours de rechargement, l’écran affiche “RECHARGE”.

Si la tondeuse n’est pas dans l’horaire de travail, l’écran affiche le jour et l’heure de début du travail.



INACTIVITÉ PROLONGÉE ET REMISE EN SERVICE

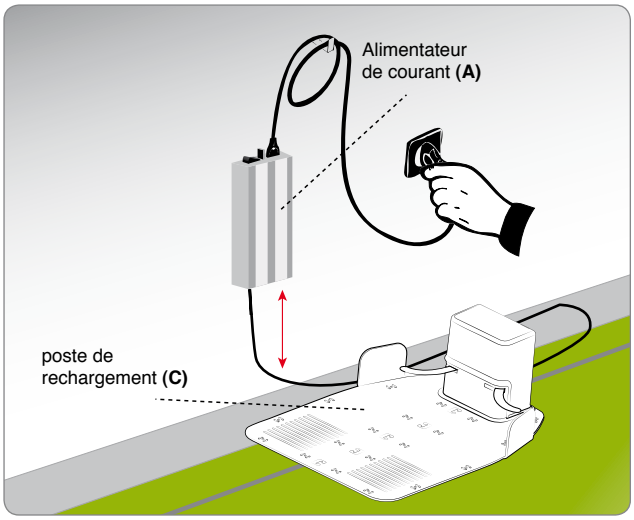
En cas d'inactivité prolongée du robot, il est nécessaire d'effectuer une série d'opérations pour garantir son bon fonctionnement lors de sa réutilisation.

1. Recharger complètement la batterie avant de stocker la machine pour l'hiver. Recharger la batterie au moins tous les 5 mois.
2. Faire appel à un revendeur agréé pour procéder à l'entretien programmé. Cette mesure est fondamentale pour maintenir le robot dans de bonnes conditions. D'habitude, la maintenance comprend les opérations suivantes:
   - nettoyage complet du cadre du robot, de la lame de coupe et de toutes les autres parties mobiles;
   - nettoyage de l'intérieur du robot;
   - contrôle du bon fonctionnement du robot;
   - contrôle et, si nécessaire, remplacement des pièces usagées telles que, par exemple, la lame de coupe;
   - contrôle de la capacité de la batterie;
   - en l'occurrence, le revendeur peut également charger le nouveau logiciel.
3. Nettoyer soigneusement le robot et le poste de rechargement (voir "Nettoyage robot").
4. Vérifier toute pièce usagée ou abîmée comme, par exemple, la lame de coupe et en évaluer le remplacement.
5. Ranger le robot dans un endroit à l'abri et sec (température ambiante appropriée de 10-20°C) et pas facile d'accès par les enfants, les animaux, d'autres corps étrangers, etc. Conserver le robot à une température inférieure à 20°C afin d'éviter au maximum que les batteries ne s'auto-déchargent.
6. Débrancher la prise de l'alimentateur (A).
7. Couvrir le poste de rechargement (C) pour empêcher que n'y entre du matériel (feuilles, papier, etc.) et pour préserver les plaques de contact.

Remise en service

Avant de remettre le robot en service après une longue période d'inactivité, procéder de la façon suivante:

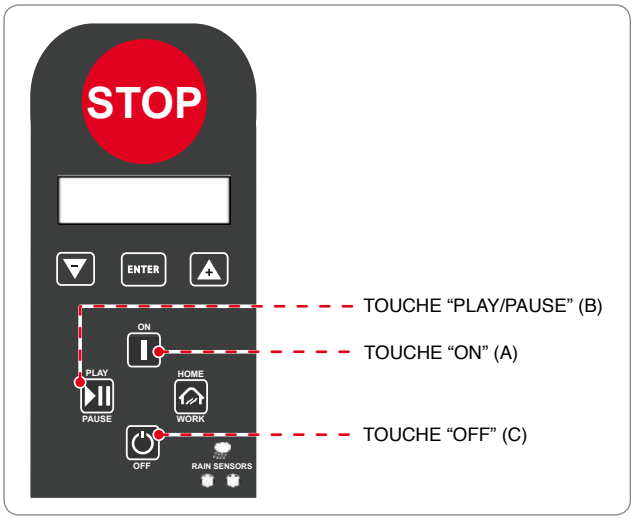
1. brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise électrique;
2. réactiver l'alimentation électrique générale;
3. placer le robot à l'intérieur du poste de rechargement;
4. appuyer sur la touche "ON";
5. saisir le mot de passe (si demandé) (voir "Saisie mot de passe");
6. au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message "RECHARGE";
7. le robot est à présent prêt à fonctionner (voir "Modalité de programmation").



Danger - Attention

Il est interdit de recharger le robot dans des environnements explosifs ou inflammables.

1. Alimenter électriquement le poste de rechargement et vérifier que les plaques sont propres.
2. Positionner le robot à l'intérieur de son poste de rechargement.
3. Appuyer sur la touche ON (A).
4. Saisir le mot de passe (si demandé) (voir "Saisie mot de passe").
5. Au bout de quelques secondes, l'écran affiche le message "RECHARGE".
6. Appuyer sur la touche "PLAY/PAUSE" (B). Les batteries commencent à se recharger.
7. Une fois le rechargement terminé (environ 6 heures), appuyer sur la touche "OFF" (C).
8. Ranger le robot dans un endroit à l'abri et sec (température ambiante appropriée de 10-20°C) et pas facile d'accès par les enfants, les animaux, d'autres corps étrangers, etc.



CONSEILS D'UTILISATION

Ci-après quelques indications à respecter durant l'utilisation du robot:

- même si vous vous êtes suffisamment informés, il vaut mieux pour la première utilisation simuler quelques manœuvres d'essai pour identifier les commandes et les fonctions principales;
- vérifier le serrage des vis de fixation des principaux organes;
- tondre la pelouse fréquemment pour éviter que l'herbe ne pousse trop;
- ne pas utiliser le robot pour tondre de l'herbe ayant une hauteur supérieure à **1 cm** (0,40 ") par rapport à la lame de coupe. En cas d'herbe haute, lever la lame de coupe pour la baisser graduellement les jours suivants;
- si la pelouse a un système d'irrigation automatique, programmer le robot de sorte qu'il entre dans son poste de rechargement au moins 1 heure avant le début de l'irrigation;
- vérifier la déclivité du terrain et s'assurer qu'il ne dépasse pas les valeurs maximum admises de sorte que l'emploi du robot soit sans dangers;
- nous conseillons de programmer le robot de sorte qu'il ne travaille pas plus que le nécessaire et d'évaluer également la pousse de l'herbe, différente selon les saisons, de façon à ne pas le soumettre à une usure inutile et à une baisse de la durée des batteries;
- pendant le fonctionnement du robot, pour éviter de nuire à la sécurité, vérifier l'absence de personnes (notamment enfants, personnes âgées ou handicapés) et d'animaux domestiques dans la zone de travail. Pour éviter ce risque, on conseille de programmer l'activité productive du robot à des heures appropriées.

ENTRETIEN ORDINAIRE

CONSEILS D'ENTRETIEN

Important

Pendant les opérations d'entretien, porter les EPI indiqués par le Fabricant, notamment lorsqu'on intervient sur la lame. Avant d'effectuer les opérations d'entretien, vérifier que le robot est bien en position d'arrêt (voir "Arrêt du robot en toute sécurité").

TABLEAU DES FRÉQUENCES D'ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Fréquence	Composant	Type d'intervention	Référence
Toutes les semaines	Lame	Nettoyer la lame et vérifier son état de fonctionnement. Si la lame est pliée à cause d'un choc ou si elle est très usée, la changer	Voir "Nettoyage robot" Voir "Remplacement lame"
	Poignées de rechargement batteries	Nettoyer et éliminer toute oxydation	Voir "Nettoyage robot"
	Plaques de contact	Nettoyer et éliminer toute oxydation	Voir "Nettoyage robot"
Tous les mois	Robot	Procéder au nettoyage	Voir "Nettoyage robot"

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en toute sécurité”).

Précaution - Avertissement

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

2. Nettoyer toutes les surfaces extérieures du robot avec une éponge mouillée à l’eau tiède et au savon neutre et bien essorée de façon à enlever l’eau en trop avant l’utilisation.

Précaution - Avertissement

L’emploi excessif d’eau peut provoquer des infiltrations et endommager les éléments électriques.

3. Ne pas utiliser de solvants ni d’essence pour ne pas endommager les surfaces vernies et les éléments en plastique.

4. Ne pas laver les parties internes du robot et ne pas utiliser de jets d’eau car ceci pourrait endommager les éléments électriques et électroniques.

Précaution - Avertissement

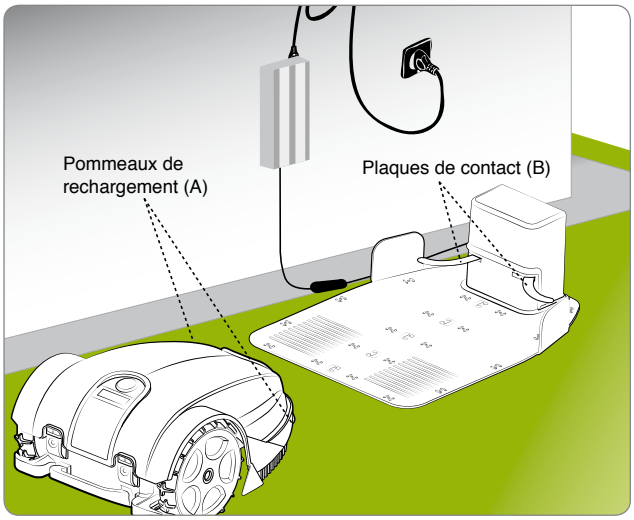
Pour ne pas endommager irréversiblement les éléments électriques et électroniques, ne pas plonger le robot dans l’eau, ni partiellement ni entièrement, car il n’est pas étanche.

5. Vérifier la partie inférieure du robot (zone de la lame de coupe, roues avant et arrière), utiliser une brosse appropriée pour enlever incrustations et/ou résidus qui pourraient entraver le bon fonctionnement du robot.

6. Enlever tout résidu d’herbe et de feuilles de la zone de préhension du robot.

7. Nettoyer les poignées du chargeur de batteries (A), les plaques de contact (B) et éliminer toute trace d’oxydation ou de résidus dus aux contacts électriques à l’aide d’un chiffon sec et, si nécessaire, d’un papier abrasif à grain fin.

8. Nettoyer l’intérieur du poste de rechargement des résidus qui s’y sont accumulés.



PANNES, CAUSES ET REMÈDES

FR

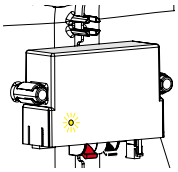
Les informations ci-dessous ont pour but d'aider à l'identification et à la correction d'éventuelles anomalies et dysfonctionnements qui pourraient se présenter lors de l'utilisation du robot. Certaines pannes peuvent être réparées par l'utilisateur ; d'autres demandent un compétence technique spécifique ou des capacités particulières et doivent être réparées exclusivement par un personnel qualifié ayant une expérience reconnue et acquise dans le secteur d'intervention spécifique.

Problème	Causes	Solutions
Le robot est très bruyant	Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir "Remplacement lame")
	Lame de coupe coincée par des résidus (bandes, cordes, bouts de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité"). Libérer la lame **Précaution - Avertissement** **Porter des gants de protection pour éviter de se couper**
	Le démarrage du robot a eu lieu en présence d'obstacles inattendus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")
		Enlever les obstacles et redémarrer le robot [voir "Mise en service - modalité automatique"]
	Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
	Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur de coupe")
		Effectuer une tonte préliminaire de la zone à l'aide d'une tondeuse classique
Le robot ne se positionne pas correctement à l'intérieur de son poste de rechargement	Position incorrecte du câble périmétral ou du cordon d'alimentation du poste de rechargement	Vérifier le raccordement du poste de rechargement (voir "Installation poste de rechargement et de l'alimentateur")
	Affaissement du terrain à proximité du poste de rechargement	Positionner le poste de rechargement sur une surface plate et stable (voir "Planification installation système")
Le robot se comporte de façon anormale autour des plates-bandes.	Câble périmétral mal positionné	Repositionner correctement le câble périmétral (sens des aiguilles d'une montre) (voir "Installation câble périmétral")
Le robot travaille dans les mauvais horaires	Horloge mal configurée	Reconfigurer l'horloge du robot (voir "Modalité de programmation")
	Horaire de travail mal configuré	Reconfigurer l'horaire de travail (voir "Modalité de programmation")
Le robot n'effectue pas la rentrée rapide	Rentrée rapide mal disposée	Vérifier la position exacte de la rentrée rapide (voir "Prédisposition de rentrée rapide du robot à son poste de rechargement")

Problème	Causes	Solutions
La zone de travail n'est pas entièrement tondue	Heures de travail insuffisantes	Prolonger l'horaire de travail (voir "Modalité de programmation")
	Lame de coupe avec incrustations et/ ou résidus	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité") **Précaution - Avertissement** **Porter des gants de protection pour éviter de se couper.** Nettoyer la lame de coupe
	Lame de coupe usagée	Remplacer la lame par une lame de rechange originale (voir "Remplacement lame")
	Aire de la zone de travail trop grande par rapport à la capacité effective du robot	Adapter l'aire de travail (voir "Données techniques")
	Le cycle de vie des batteries est en train de s'épuiser	Remplacer les batteries par des pièces de rechange originales (voir "Remplacement batteries")
	Les batteries n'ont pas été entièrement rechargées	Nettoyer et éliminer les éventuelles oxydations des points de contact des batteries (voir "Nettoyage robot"). Recharger les batteries pour 12 heures minimum
Zone secondaire pas entièrement tondue	Mauvaise programmation	Programmer correctement l'aire secondaire (voir "Modalité de programmation")
L' écran affiche "Levage"	Le robot est soulevé du sol	Vérifier que le robot n'est pas bloqué ou bouché par un objet quelconque. Nettoyer et éliminer les résidus d'herbe se trouvant éventuellement sous la carrosserie et qui pourraient boucher les capteurs (voir "Nettoyage robot")
L'écran affiche "Non Signal"	Le câble périmétral n'est pas correctement raccordé (rupture du câble, absence de branchement électrique, etc.)	Vérifier la fonctionnalité de l'alimentation électrique, le branchement correct de l'alimentation et celui du poste de rechargement (voir "Installation poste de rechargement et de l'alimentateur")
L'écran affiche "Hors Périmètre"	Déclivité excessive du terrain	Délimiter la zone qui est trop en pente (voir "Planification installation système")
	Câble périmétral mal posé	Vérifier que le câble est correctement installé (profondeur excessive, proximité d'objets métalliques, distance entre le câble délimitant deux éléments inférieure à 70 cm, etc.) (voir "Planification installation système")
	Câble périmétral de délimitation des aires internes (plates-bandes, buissons, etc.) posé dans le sens des aiguilles d'une montre	Repositionner correctement le câble périmétral (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre) (voir "Installation câble périmétral")
	Alimentateur surchauffé	Prendre des mesures adéquates pour réduire la température de l'alimentateur (aérer ou modifier la zone d'installation, etc.) (voir "Planification installation système")
	Mauvaise transmission des roues	Vérifier et, si nécessaire, fixer correctement les roues

FR

FR

Problème		Cause	Solutions
L'écran affiche "Erreur roue"		Terrain accidenté ou avec des obstacles empêchant le mouvement	Vérifier que la pelouse à tondre est uniforme et sans trous, cailloux ou autres obstacles. Si tel n'est pas le cas, effectuer les opérations d'assainissement nécessaires [voir "Préparation et délimitation aires de travail (principale et secondaires)"]
		Un moteur ou les deux moteurs actionnant la transmission des roues est/sont en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
L'écran affiche "Herbe haute" ou "Erreur Lame"		Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir "Remplacement lame")
		Lame de coupe coincée par des résidus (bandes, cordes, bouts de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité") **Précaution - Avertissement** **Porter des gants de protection pour éviter de se couper.** Libérer la lame
		Le démarrage du robot a eu lieu en présence ou d'obstacles imprévus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité")
			Enlever les obstacles et redémarrer le robot [voir "Mise en service - modalité automatique"]
		Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par son Centre d'Assistance agréé le plus proche
		Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur de coupe"). Effectuer une coupe préliminaire de la zone avec une tondeuse classique
L'écran affiche "Watchdog Error"		Le système interne de sécurité du logiciel s'est actionné	Éteindre et rallumer le robot. Si le problème persiste, contacter son centre d'assistance agréé le plus proche
L'écran affiche "Renversement"		Le robot se trouve sur une pente plus haute que les limites admises	Exclure, en la délimitant, la zone présentant une déclivité hors des limites admises
	La diode (C)ne s'allume pas	Absence de tension d'alimentation	Vérifier le branchement correct à la prise de courant de l'alimentateur
		Fusible coupé	Faire remplacer le fusible par son centre d'Assistance agréé le plus proche
	La diode(C) du trans-metteur est allu-mée	Câble périmétral coupé	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité"). Débrancher la prise de courant de l'alimentateur. Effectuer la jonction du câble périmétral

REMPLACEMENT DES COMPOSANTS

RECOMMANDATIONS POUR LE REMPLACEMENT DES PIÈCES

Important

Procéder aux opérations de remplacement et de réparation des pièces en suivant les indications fournies par le fabricant ou bien s'adresser au Service d'Assistance si ces opérations ne sont pas indiquées dans le Manuel.

FR

REMPLACEMENT BATTERIES

Important

Faire remplacer les batteries par un centre d'assistance agrée.

REMPLACEMENT LAME

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en toute sécurité").

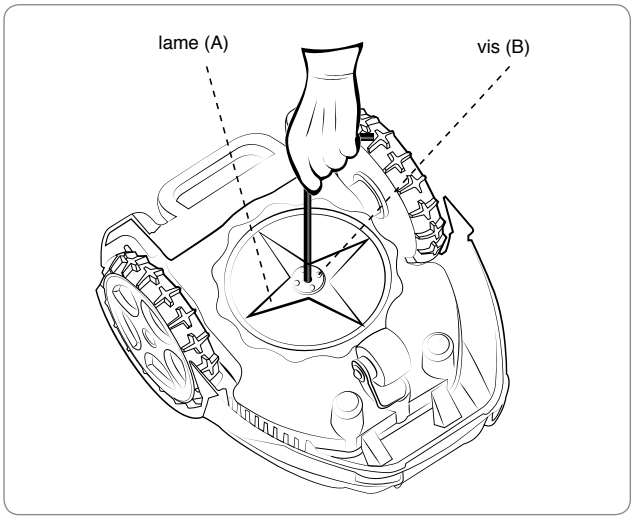
Important

Porter des gants de protection pour éviter de se couper.

Pour le remplacement, utiliser exclusivement la lame originale adaptée à la machine.

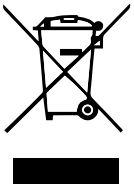
MODÈLE	Code lame de coupe
5030BA0, 5030DE0, 5030EL0	075Z15000B, 075Z07800A

2. Capoter le robot et le poser de façon à ne pas abîmer son toit.
3. Dévisser les vis (B) pour démonter la lame (A).
4. Introduire une nouvelle lame et serrer les vis.
5. Redresser le robot en position de marche.



MISE HORS SERVICE DU ROBOT

- Au terme de sa vie utile, ce produit appartient à la classe des RAEE (rebuts d'appareillages électriques et électroniques) : il est donc interdit de le jeter dans les déchets ménagers normaux, dans les déchets urbains mixtes (collecte générale) ou dans les déchets urbains séparés (tri sélectif).
- Au moment de la mise au rebut du robot, l'utilisateur devra vérifier que le produit est recyclé conformément aux prescriptions locales pour l'élimination des déchets ; en particulier, il devra obligatoirement séparer les composants électriques et électroniques et les éliminer séparément dans les centres de collecte spécialisés en RAEE ou bien rendre au revendeur le produit encore intègre lors de l'achat d'un nouveau produit. L'élimination abusive des RAEE sera punie au moyen de sanctions régies par les lois en vigueur dans le territoire où l'infraction a eu lieu.



- La présence de substances dangereuses dans les appareillages électriques et électroniques a un effet potentiellement nocif sur l'environnement et sur la santé humaine, l'utilisateur joue donc un rôle fondamental afin de promouvoir la réutilisation, le recyclage et d'autres formes de récupération des RAEE.
- Tous les éléments qui doivent être séparés et écoulés de façon particulière sont marqués d'un signal spécial.

Danger - Attention

RAEE – Les rebuts d'appareillages électriques et électroniques (RAEE) peuvent contenir des substances dangereuses ayant des effets potentiellement nocifs sur l'environnement et sur la santé humaine. Il est obligatoire de procéder correctement à l'élimination des RAEE et seulement dans des centres de collecte agréés.

- Emballage - L'emballage du produit est fait avec des matériaux recyclables et doit être éliminé de façon durable dans les containers de collecte prévus à cet effet ou dans des centres de collecte agréés.
- Batteries - Les batteries usagées ou épuisées contiennent des substances nocives pour l'environnement et pour la santé de l'homme, il ne faut donc pas les jeter dans les déchets ménagers normaux. L'utilisateur devra éliminer les batteries de manière durable dans les containers de collecte conçus à cet effet ou dans des centres spéciaux autorisés à la collecte.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ

FR

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. déclare sous sa responsabilité que le produit:

tondeuse-robot automatique alimentée par batterie, modèle 5030BA0, 5030DE0, 5030EL0, est conforme aux prescriptions essentielles en matière de sécurité, de santé et de protection de l'environnement prévues par les directives de l'Union européenne suivantes :

Directive basse tension 2006/95/CE, **directive compatibilité électromagnétique** 2004/108/CE, **directive machines** 2006/42/CE, **directive RoHS** 2011/65/CE, **directive RAEE** 2012/99/UE, **directive émission sonore dans l'environnement** 2005/88/CE ;

est conforme aux normes harmonisées suivantes :
CEI EN 50338:2007-06 (sécurité) (pour les parties applicables);
CEI EN 60335-1:2013-01 et EN 60730-1:2011 (**sécurité**);
CEI EN 55014-1:2008-01+A1:2010-10+A2:2012-02 (**émission**);
CEI EN 61000-3-2:2007-04 +A1,A2:2011-09 et CEI EN 61000-3-3:2009-09 (**émission**);
CEI EN 55014-2:1998-10+A1:2002-08+A2:2009-08 (**immunité**);
CEI EN 61000-4-2:2011-04 et CEI EN 61000-4-4:2006-01+A1:2010-09 et CEI EN 61000-4-5:2007-10 et CEI EN 61000-4-6:2011-10 et CEI EN 61000-4-11:2006-02 (**immunité**);
CEI EN 60529:1997-07+A1:2000-06 (**degrés de protection des boîtiers**);
EN 50419:2006 (WEEE - Marquage des appareillages)

est conforme aux normes non harmonisées suivantes:
IEC 60335-2-107:2012-02 (**Normes particulières pour les tondeuses-robots alimentées par batterie**);
IEC 61508-3:2010 (**Sécurité fonctionnelle des logiciels**);

déclare par ailleurs qu'en vertu de la directive 2005/88/CE, le niveau Lwa de puissance sonore sur un échantillon significatif est de 71.0 dB ± 0.7 dB (pondéré sur courbe A et se rapportant à 1 pW), que le niveau Lwa de puissance sonore garantie est inférieur à 72 dB (pondéré sur courbe A et se rapportant à 1 pW) et qu'en vertu des directives 2005/88/CE et 2006/42/CE, les brochures techniques sont réalisées chez Zucchetti Centro Sistemi S.p.A. via Lungarno 305/a, Terranuova B.ni (Arezzo), Italie.

Terranuova B.ni 20/10/2014

Bernini Fabrizio
(P.D.G.)